(19) 世界知的所有権機関 国際事務局



I DECENDEN A CION CENTRA CON LA CONTRA CONTRACTO

(43) 国際公開日 2002 年10 月31 日 (31.10.2002)

PCT

(10) 国際公開番号 WO 02/086873 A1

(51) 国際特許分類7: G11B 7/0045, 7/085, 20/10, 20/12

(21) 国際出願番号:

PCT/JP02/03406

(22) 国際出願日:

2002 年4 月4 日 (04.04.2002)

(25) 国際出願の言語:

日本語

(26) 国際公開の言語:

日本語

(30) 優先権データ: 特願2001-117843 2001年4月17日(17.04.2001) JI

- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 松下電器産業株式会社 (MATSUSHITA ELECTRIC INDUSTRIAL CO., LTD.) [JP/JP]; 〒571-8501 大阪府 門真市大字門真1006番地 Osaka (JP).
- (72) 発明者; および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 渡邊 克也

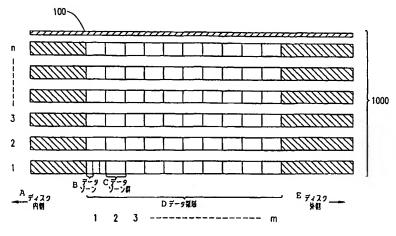
(WATANABE, Katsuya) [JP/JP]; 〒 631-0033 奈良県奈良市 あやめ池南 7-8 5 4-2 Nara (JP). 山田真一 (YAMADA, Shinichi) [JP/JP]; 〒 576-0052 大阪府交野市 私部 1-5 1-8 Osaka (JP). 藤畝 健司(FUJIUNE, Kenji) [JP/JP]; 〒 570-0014 大阪府守口市藤田町 3 丁目 1 9-1-3 O 2 Osaka (JP). 久世雄一(KUZE, Yuichi) [JP/JP]; 〒 566-0043 大阪府 摂津市一津屋 3 丁目 7 番 3 1-6 O 2号 Osaka (JP).

- (74) 代理人: 山本 秀策 (YAMAMOTO,Shusaku); 〒540-6015 大阪府 大阪市 中央区城見 1 丁目 2 番 2 7 号 ク リスタルタワー 1 5 階 Osaka (JP).
- (81) 指定国 (国内): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NO, NZ, OM, PH, PL, PT, RO, RU, SD, SE, SG, SI, SK, SL, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

[続葉有]

(54) Title: OPTICAL DISC, INFORMATION RECORDING/REPRODUCTION METHOD AND INFORMATION RECORDING/REPRODUCTION APPARATUS USING THE SAME

(54) 発明の名称: 光ディスクおよびそれを用いた情報記録/再生方法および情報記録/再生装置



A...DISC INSIDE

B...DATA ZONE

C...DATA ZONE GROUP

D...DATA REGION

E...DISC OUTSIDE

(57) Abstract: A method for recording/reproducing information to/from an optical disc having first to n-th (n is an integer not smaller than 2) recording layers arranged on a substrate. Each of the first to the n-th recording layer has a data region divided into first to m-th (m is an integer not smaller than 2) data zone groups, and each of the first to m-th data zone groups contains at least one data zone. The method comprises





(84) 指定国 (広域): ARIPO 特許 (GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア特許 (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ特許 (AT, BE, CH, CY, DE, DK, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE, TR), OAPI 特許 (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類: -- 国際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

(a) a step of recording/reproducing from the j-th data zone group of the first recording layer to the j-th data zone group of the n-th recording layer and (b) a step of repeating the step (a) for j = 1, 2, ..., m. According to this method, it is possible to perform recording/reproduction with a high efficiency not depending on a file capacity and to realize both data seamless ness and data random accessability during recording/reproduction.

(57) 要約:

光ディスクに情報を記録/再生する方法であって、光ディスクは基板に積層された第 $1\sim$ 第n(nは2以上の整数)の記録層を有し、第 $1\sim$ 第nの記録層のそれぞれは光ディスクの半径方向に第 $1\sim$ 第m(mは2以上の整数)のデータゾーン群に区画されたデータ領域を有し、第 $1\sim$ 第mのデータゾーン群のそれぞれは少なくとも1つのデータゾーンを含み、(a)第1の記録層の第jのデータゾーン群から第nの記録層の第jのデータゾーン群まで情報を記録/再生するステップと、(b)j=1, 2, ···, mについて、ステップ(a)を繰り返すステップとを包含する方法が提供される。本発明の方法によれば、ファイルの容量に依存せずに効率的な記録/再生をすることができ、さらに記録/再生時におけるデータのシームレス性とランダムアクセス性とを両立させることが可能となる。

明細書

光ディスクおよびそれを用いた情報記録/再生方法および情報記録/再生装置

5 技術分野

10

15

20

25

本発明は、記録層を積層して構成した光学情報記録/再生用情報担体、およびそれを用いた情報記録/再生方法および情報記録再生/装置に関する。より詳細には、記録層を積層して構成した記録面にレーザ等の光源を用いて光学的に情報を記録/再生するための光ディスク、およびそれを用いた情報記録/再生方法および情報記録再生/装置に関する。

背景技術

従来の光ディスクの代表的なものとして、CDやDVDがある。特に書き換え可能な光ディスクであるDVD-RAMは、最内周に著作権保護情報やシリアルNo.を記録するためのパーコード形状のパーコードエリア(BCA)領域、BCA領域に隣接する予め凹凸のエンボスでカッティングされたコントロールトラック(LEAD-IN領域)、LEAD-IN領域に隣接する全周ミラー部で構成されたギャップ領域を経て、ランド、グループと呼ばれる連続溝構造のデータトラックが形成されている。データトラックは千鳥マーク(ピット)状のプリフォーマットされたアドレス部でセクタと呼ばれる所定プロック毎の領域に周方向に分割されている。

また、記録容量と性能を両立するために、光ディスクは所定の半径毎に回転数が変更される。ここで、光ディスクの駆動時の線速をほぼ一定にするために、半径方向にゾーンと呼ばれる領域に35分割(Ver. 1.0は24分割)されている。さらに光ディスクのデータトラックの最内周には、レーザの記録パワー等をその光ディスクに合わせて学習するためのTESTゾーンが配置されている。

また最内周、最外周のデータトラックの隣接部には、欠陥管理のためのDMA (Disk Management Area) が位置している。

実際に、DVD-RAMディスクに記録する場合には、エンボス領域に移動して、コントロールデータを読み込み、ディスクあるいは記録条件等にまつわる必要なデータを収集する。さらにTESTゾーンでレーザの記録パワー等を学習をした後、内側および外側のDMAの情報を読み込み、情報の更新を行って待機する。基本的に所定のデータ書き込みの要求がきた場合は、データトラックの内周より順次記録をしていき、光ピームがゾーンを跨ぐたびに回転数を下げていき、線速を一定に保持して記録を行う。

5

10

15

20

25

また再生専用のDVD-ROMでは、0.6mm厚の基材上にピット形状の情報面を設け、2つの基材を同一方向に貼り合わせることで、ディスクを逆さまにしなくても一方側から情報の読み取りが可能な2層ディスクが規格化されている。DVD-ROMディスクのレイアウトは基本的にはDVD-RAMと共通している部分が多く、上述のDVD-RAMと同様に、DVD-ROMは、そのディスクの最内周部に著作権保護情報やシリアルNo.を記録するバーコード形状のBCA領域、BCA領域に隣接して予めカッティングされたエンボス形状のコントロールトラック(LEAD-IN)を有している。さらにコントロールトラックには同じエンボス形状のデータ部が物理的に結合している。

また光ビーム側(光源側)からみて、近い側にあたる記録層L0 と遠い側の記録層L1 との間の中間層の厚さは概ね L0 μ m~L0 μ mになっている。それぞれの層間移動は、一旦トラッキング制御をオフにし、フォーカス制御を解除して、矩形波状のパルスをフォーカスアクチュエータへ印加するフォーカスジャンピングによって実現している。ディスクへの情報の記録方向は、一般にL0 およびL1 の両方についてディスクの内周から外周へと向かう方向(パラレルパス)としているが、例えばL0 を内周から外周へ、L1 を外周から内周へと向かう方向(オポジットパス)としても良い。このオポジットパスにより、ビデオ再生が長

時間になってもディスクの外周端においてL0からL1への最短のフォーカスジャンピングが行われるので、シームレス再生が可能となる。

しかしながら、上記で説明した記録可能なDVD-RAMディスクでは、情報面が積層された2層ディスクまたは2層以上の多層ディスクは存在しない。従来のDVD-ROM2層ディスクには、L0もL1も内周から外周へと同じ方向にデータが記録されたパラレルパス、L0は内周から外周に、L1は外周から内周に向かってデータが記録されたオポジットパスがある。このような従来の技術から多層の記録ディスクを想定すると、当然DVD-RAMディスクにおいてもDVD-ROM2層ディスクと同様に、記録面のスパイラル方向を合わせて単純に積層するパラレルパス、またはスパイラル方向を逆にして積層するオポジットパスの構成が考えられる。

5

10

15

20

25

パラレルパスで長時間のコンテンツを記録していく場合、光源に近い方の記録層 (L 0) の最外周まで記録を行うと、光源から遠い方の記録層 (L 1) の最内周に戻る必要がある。このときL 0 とL 1 との層間を移動するフォーカスジャンプに加え、フルストロークのシークが発生する。層間移動の間は、データの記録は不能となるので、データをバッファメモリに蓄積しておく必要があり、そのために多くのメモリが必要である。しかしながら、小さなサイズのファイルを数多くランダムに記録または再生しようとする場合、内周からつめて記録することができるのでゾーンを跨ぐ毎にモータの回転応答の待ち時間が少なくなり、再生性能もモータ応答の影響が少なくなる。一方オポジットパスの場合、通常はL 0 層の最外周まで記録を行った後、L 1 層の最外周から記録をしていくことになる。従って、L 0 、L 1 とも内周から外周の方向に記録が行われるパラレルパスに比べ、ランダムアクセス性が悪化する。

本発明は、上記問題点に鑑みてなされたものであり、ファイルの容量に依存せず、効率的な記録/再生を可能にし、データのシームレス性とランダムアクセス 性とを両立する光ディスクおよびそれを用いた情報記録/再生方法および情報記

録/再生装置を提供することを目的とする。

5

10

15

20

25

次に、密度(容量)を向上させ、さらに再生信号のSNを確保するためには、トラックピッチを詰め、さらに溝深さを浅くするのが一般的である。しかし、このような場合、プッシュプルトラッキングエラー信号の振幅が低下し、さらにデータの記録中に隣接する反射率の異なるトラックからの反射光の影響を受け、トラッキングエラー信号にオフセットが発生する。

従来の光ディスクのトラックは1スパイラル構造になっており、このトラックに連続記録していく場合は、例えば内周のトラック1からスパイラルに沿って隣のトラックへ順次記録を進めていく。このようにして連続記録を実行すると、現在記録中のピームスポットの位置から見て、内周側の隣接トラックは記録済み、外周側の隣接トラックは未記録の状態となり、内外周の隣接トラックで反射光量が異なる。プッシュプルトラッキング等のトラック溝部の1次回折光の強度によりトラックずれを検出する方式では、従来このような隣接トラックの反射率差の影響を受けにくかったが、高密度になってトラックピッチが狭くなってくると、ディスク上のトラックに対する光ピームの相対的なスポット径が大きくなる。このために、両隣接トラックの反射率差の影響を受け、トラッキング信号にオフセ

本発明は、上記第2の課題に鑑みてなされたものであり、情報の記録をトラック1本おきに行うことで、隣接トラックの記録/未記録状態による反射率差の影響を低減し、その結果安定なトラッキング制御を実現し、信頼性の高い装置を提供することを目的とする。

ットが生じ、記録中にトラッキングが外れ易くなり、曲や映像の頭出しや終了付

近での再生中に音飛びやブロックノイズが生じる恐れがある。

またROM領域を光源から最も遠い層に配置することで、パーシャルROMディスクをより簡単に実現し、そしてROM領域とRAM領域とを高速に切り換えて記録および再生を行い、データの高速追記や裏録等を簡易に実現することが可能な高機能な装置を提供することを目的とする。

発明の開示

5

10

15

20

25

本発明は、光ディスクに情報を記録/再生する方法であって、前記光ディスクは基板に積層された第1~第n(nは2以上の整数)の記録層を有し、前記第1~第nの記録層のそれぞれは前記光ディスクの半径方向に第1~第m(mは2以上の整数)のデータゾーン群に区画されたデータ領域を有し、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは少なくとも1つのデータゾーンを含み、(a)第1の記録層の第jのデータゾーン群から第nの記録層の第jのデータゾーン群まで情報を記録/再生するステップと、(b)j=1, 2, ···, mについて、ステップ(a)を繰り返すステップとを包含する、方法であり、これにより上記目的が達成される。

本発明の1つの実施形態は、前記nは2であり、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは単一のデータゾーンを含み、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一である、上記に記載の方法である。

本発明の1つの実施形態は、前記nは2であり、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは単一のデータゾーンを含み、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが反対である、上記に記載の方法である。

本発明の1つの実施形態は、前記nは3であり、前記第1〜第mのデータゾーン群のそれぞれは単一のデータゾーンを含み、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向、前記第2の記録層の

前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向、および前記第3の記録 層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向が同一である、上記 に記載の方法である。

本発明の1つの実施形態は、前記nは3であり、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは単一のデータゾーンを含み、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第3の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一であり、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが反対である、上記に記載の方法である。

5

10

15

20

25

本発明の1つの実施形態は、前記nは4であり、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは単一のデータゾーンを含み、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第3の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一であり、前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第4の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一であり、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが反対である、上記に記載の方法である。

本発明の1つの実施形態は、前記nは2であり、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一である、上記に記載の方法である。

本発明の1つの実施形態は、前記nは2であり、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが反対である、上記に記載の方法である。

5

10

15

25

本発明の1つの実施形態は、前記nは2であり、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは単一のデータゾーンを含み、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一であり、前記第2の記録層と前記基板との距離は前記第1の記録層と前記基板との距離よりも大きい、上記に記載の方法である。

本発明の1つの実施形態は、前記nは2であり、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは単一のデータゾーンを含み、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが反対であり、前記第2の記録層と前記基板との距離は前記第1の記録層と前記基板との距離よりも大きい、上記に記載の方法である。

20 本発明の1つの実施形態は、前記光ディスクの表面には制御情報が記録されて おり、前記方法は、前記制御情報を読み込むステップをさらに包含し、前記ステ ップ(a)において、前記制御情報に基づいて前記情報が記録/再生される、上 記に記載の方法である。

さらに本発明は、光ディスクに情報を記録/再生する装置であって、前記光ディスクは基板に積層された第1~第n(nは2以上の整数)の記録層を有し、前記第1~第nの記録層のそれぞれは前記光ディスクの半径方向に第1~第m(m

は2以上の整数)のデータゾーン群に区画されたデータ領域を有し、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは少なくとも1つのデータゾーンを含み、前記光ディスクによって反射された光ビームを受け取る受光手段と、前記光ビームの焦点の位置を前記光ディスクの前記第1~第nの記録層の積層方向に移動させる移動手段と、前記受光手段の出力に応じて前記移動手段を制御することにより、前記光ビームの焦点と前記第1~第nの記録層のうち選択された1つの記録層との距離が所定の誤差範囲内となるようにフォーカス制御を実行する制御手段とを備え、前記制御手段は、前記フォーカス制御を解除して、前記選択された1つの記録層の第j(j=1,2,・・・,m)のデータゾーン群から前記選択された1つの記録層に隣接する記録層の第jのデータゾーン群に前記光ビームの焦点をジャンプさせるように前記移動手段を制御する、装置であり、これにより上記目的が達成される。

5

10

15

20

25

本発明の1つの実施形態は、前記制御手段は、前記光ビームの焦点と前記第1~第nの記録層のうち所定の記録層における所定の領域との距離が所定の誤差範囲内となるように前記移動手段を制御し、次いで前記光ビームの焦点を前記第1~第nの記録層のうち任意の記録層の任意のデータゾーン群に前記光ビームの焦点をジャンプさせるように前記移動手段を制御する、上記に記載の装置である。

本発明の1つの実施形態は、前記制御手段は、前記光ビームの焦点と前記第1~第nの記録層のうち選択された1つの記録層の第jのデータゾーン群との距離が所定の誤差範囲内となるように前記移動手段を制御し、次いで前記光ビームの焦点を前記第1~第nの記録層のうち選択された1つの記録層に隣接する記録層の第jのデータゾーン群に前記光ビームの焦点をジャンプさせるように前記移動手段を制御する、上記に記載の装置である。

本発明の1つの実施形態は、前記制御手段は、前記受光手段からの出力に応じて前記光ビームの焦点の位置を補正するように前記移動手段を制御する、上記に記載の装置である。

本発明の1つの実施形態は、前記第1~第nの記録層のうち1つの記録層は、

前記光ディスクの表面から常に所定の距離にある、上記に記載の装置である。

本発明の1つの実施形態は、前記第1~第nの記録層のうち前記基板から最も遠い記録層の表面にはフォーカス引き込みゾーンが設けられており、前記制御手段は、前記光ビームの焦点と前記フォーカス引き込みゾーンとの距離が所定の誤差範囲内となるように前記移動手段を制御し、前記フォーカス引き込みゾーンにおいて前記光ビームの焦点が最適化されるための学習を実行する、上記に記載の装置である。

5

15

25

本発明の1つの実施形態は、前記第1~第nの記録層のうち選択された1つの 記録層は前記基板から最も遠い記録層である、上記に記載の装置である。

10 本発明の1つの実施形態は、前記光ディスクはスパイラル状または同心円状のトラックを含んでおり、前記制御手段は、前記光ビームの焦点を前記光ディスクのトラック1周おきまたは1本おきにスキップさせるように前記移動手段を制御する、上記に記載の装置である。

本発明の1つの実施形態は、前記トラックには、AV情報およびPC用のコード情報が1周おきまたは1本おきに互いに交互になるように記録されている、上記に記載の装置である。

本発明の1つの実施形態は、前記所定の記録層は前記基板から最も遠い記録層であり、前記所定の領域は前記光ディスクの制御情報が格納されている制御情報 ゾーンである、上記に記載の装置である。

20 本発明の1つの実施形態は、前記制御情報は、著作権情報および登録情報を含む、上記に記載の装置である。

本発明の1つの実施形態は、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向 に沿って増加するように割り当てられており、前記制御手段は、前記第1~第 n の記録層の間において対応する前記物理アドレスの位置誤差を計測し、前記位置 誤差に基づいて前記光ディスクの制御情報に新たな制御情報を追記するように前 記制御手段を制御する、上記に記載の装置である。

さらに本発明は、基板と、前記基板に積層された第1~第n(nは2以上の整数)の記録層とを備えた光ディスクであって、前記第1~第nの記録層のそれぞれは前記光ディスクの半径方向に第1~第m(mは2以上の整数)のデータゾーン群に区画されたデータ領域を有し、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは少なくとも1つのデータゾーンを含み、前記光ディスクの表面には制御情報が記録されている、光ディスクであり、これにより上記目的が達成される。

さらに本発明は、基板と、前記基板に積層された第1~第n(nは2以上の整数)の記録層とを備えた光ディスクであって、前記第1~第nの記録層のそれぞれは前記光ディスクの半径方向に第1~第m(mは2以上の整数)のデータゾーン群に区画されたデータ領域を有し、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは少なくとも1つのデータゾーンを含み、前記光ディスクの表面には前記光ディスクの再生専用のROM情報が記録されている、光ディスクであり、これにより上記目的が達成される。

15 図面の簡単な説明

5

10

20

図1は、本発明の多層型の光ディスクの概念を表す模式図である。

図2 (a)は、実施の形態1による2層構造を有する光ディスクの模式断面図である。

図2(b)は、図2(a)の光ディスクに情報を記録/再生する方法(方向、順番)を示した模式断面図である。

図3は、本発明の光ディスクに情報を記録/再生する装置の構成を示すプロック図である。

図4 (a)は、実施の形態2による3層構造を有する光ディスクの模式断面図である。

25 図4 (b)は、図4 (a)の光ディスクに情報を記録/再生する方法(方向、 順番)を示した模式断面図である。

図5(a)は、1層毎に移動するに適切な波高値、パルス幅のフォーカスジャンピングパルスを示す図である。

図5(b)は、高速移動が必要な場合の1層毎に移動するに適切な波高値、パルス幅のフォーカスジャンピングパルスを示す図である。

5 図6は、2層ディスク(パラレルパス)において基板に最も近い層(L1層) から情報を記録/再生する方法を説明する模式断面図である。

図7(a)は、実施の形態3による2層構造を有する光ディスクの模式断面図である。

図7(b)は、図7(a)の光ディスクに情報を記録/再生する方法(方向、 10 順番)を示した模式断面図である。

図8は、2以上のデータゾーンにまたがって情報を連続的に記録する場合の光 ディスクに情報を記録/再生する方法(方向、順番)を示した模式断面図である。

図9(a)は、記録層を3層に積層した3層ディスクの一実施形態を示す模式 断面図である。

15 図9(b)は、図9(a)の光ディスクに情報を記録/再生する方法(方向、順番)を示した模式断面図である。

図10は、記録層を4層に積層した4層ディスクの一実施形態を示す模式断面 図である。

図11は、2層ディスク(オポジットパス)において基板に最も近い層(L1層)から情報を記録/再生する方法を説明する模式断面図である。

20

図12(a)は、実施の形態6による2層構造(パラレルパス)を有する光ディスクの模式断面図である。

図12(b)は、図12(a)の光ディスクに情報を記録/再生する方法(方向、順番)を示した模式断面図である。

25 図13(a)は、実施の形態6による2層構造(オポジットパス)を有する光 ディスクの模式断面図である。

図13(b)は、図13(a)の光ディスクに情報を記録/再生する方法(方向、順番)を示した模式断面図である。

- 図14(a)は、光ディスクの構造を模式的に示した平面図である。
- 図14(b)は、従来技術の記録方法による光ディスクのトラックの一部拡大 図、ならびにその場合のトラッキングエラー信号(TE)および全反射信号(A S)の波形を示す図である。
 - 図14(c)は、本発明の実施の形態7による光ディスクのトラックの一部拡大図、ならびにその場合のトラッキングエラー信号(TE)およびASの波形を示す図である。
- 10 図15は、本発明の光ディスクに情報を記録/再生する装置の別の構成を示す ブロック図である。
 - 図16(a)は、光ディスクに記録を行っている途中の平面図である。
 - 図16(b)は、トラック1本おきに記録を行っているときのトラックの一部拡大図、ならびにTE波形およびジャンピング波形を示す図である。
- 15 図17は、本発明の実施の形態5の光ディスクの概念を示す平面図である。
 - 図18は、パーシャル2層ROMの構成の一例を示す図である。
 - 図19は、著作権保護処理を説明するためのタイミングチャートを示す図である。
 - 図20は、著作権保護処理を説明するためのフローチャートを示す図である。

20

25

発明を実施するための最良の形態

図1は、本発明の多層型の光ディスク1000の概念を模式的に示した図である。光ディスク1000は、基板100、および基板100に積層された第1~第n(nは2以上の整数)の記録層を備えている。さらに、第1~第nの記録層のそれぞれは、光ディスク1000の半径方向に第1~第m(mは2以上の整数)のデータゾーン群に区画されたデータ領域を有している。第1~第mのデー

タゾーン群のそれぞれは少なくとも1つのデータゾーンを含んでいる(図1では、一例として、データゾーン群は3つのデータゾーンを含んでいる)。また、第1~第nの記録層のそれぞれは、データ領域以外の領域を含んでいてもよい。

光ディスク1000に情報を記録/再生するには、(a)第1の記録層の第jのデータゾーン群から第nの記録層の第jのデータゾーン群まで情報を記録/再生し、(b) j=1, 2, ・・・, mについて、上記ステップ(a)を繰り返すことによって行われる。このように、本発明の多層型の光ディスクを用いた情報の記録/再生方法では、各データゾーン群が連続的な情報ストリームを形成することに特徴がある。

5

10 なお、図1では記録層について、基板100から遠い側の記録層から第1、第2、第3、・・・、第nの記録層としたが、基板100に近い側から第1、第2、第3、・・・、第nの記録層としてもよい。データゾーン群について、ディスク1000の内側から外側に向かって、第1、第2、第3、・・・、第mのデータゾーン群としたが、ディスク1000の外側から内側に向かって、第1、第2、第3、・・・、第mのデータゾーン群としてもよい。

さらに、第1~第nの記録層のうち1つの記録層は、ディスクの表面から常に 所定の距離にあるような構成であってもよい。

以下、図面を参照しながら本発明の実施の形態をさらに詳細に説明する。 (実施の形態1)

- 20 図2(a)は、実施の形態1による2層構造を有する光ディスクの模式断面図である。また、図2(b)は、当該光ディスクに情報を記録/再生する方法(方向、順番)を示した模式断面図である。さらに、本発明の光ディスクに情報を記録/再生するための装置の構成を示すブロック図を図3に示す。以下図2(a)、図2(b)、および図3を用いて実施の形態1について説明する。
- 25 図 2 (a) に示すように本実施の形態の光ディスクは、樹脂やガラスの基板 4 に 2 つの記録可能な記録層 (L 1 層 5、 L 0 層 6) を接着層 7 によって積層して

いる。L0層6およびL1層5はともに、基板からみて遠い側に情報面がある。 L0層6は約70 μ m~約85 μ m、接着層は約30 μ mに設定されているので、ディスク表面からL1層の情報面までの距離は約100 μ m~約115 μ mである。本実施の形態の光ディスクでは、最内周のクランプエリア3から、それぞれL0、L1層ともバーコードエリア(システムエリア)11、12、リードインエリア21、22、ギャップエリア31、32、テストエリア41、42、交替情報エリア51、52、交替エリア61、62が内周のシステムエリア120,121として配置されており、データエリア122,123を挟んで、交替エリア71、72、交替情報エリア81、82、リードアウトエリア91、92が外周のシステムエリア124、125として配置されている。

5

10

15

20

25

またユーザデータを記録/再生するデータエリア122、123は所定のディスク半径位置ごとにL0層はデータゾーン101からデータゾーン109、L1層はデータゾーン201からデータゾーン209(本実施の形態では説明の便宜上各9ゾーンになっているが、これに限定されず、任意の数のデータゾーンが可能である)に分割され、ゾーン毎に回転数を切り換えて線速度(または線密度)が略一定で記録され、その記録した情報が再生される。

それぞれのエリアの目的、役割について説明する。バーコードエリア11、12では、ディスク成形後に記録面の反射膜をレーザカッティング等の手法を用いて部分的に除去したり、印刷またはインクの塗布などを行うことにより、その表面にバーコードが生成される。バーコードの情報としては、著作権保護のための鍵情報、サポート管理のためのシリアルNo.など、またはそのディスクの種類、層数、タイプ(記録型、追記型、再生専用)などがある。このようにして、バーコードエリア11、21には、基本特性が付加された情報が予め記録されている。バーコードエリア11、12に隣接するリードインエリア21、22には、エンボスピットにより、記録層の層数や容量、ディスク種別(再生専用のROMディスク、記録可能なRAMディスクなど)、記録型の場合はその記録条件などの

物理情報、およびバーコードと組み合わせる著作権情報などがコントロールデータとして予め成形時に記録されている。リードインエリア21、22に隣接するギャップエリア31、32は、通常エンボスで形成されたROM領域と案内トラックおよびセクタ構造のRAM領域との境界にあり、通常高反射率のミラー部となっている(リードイン領域生成時のマージン領域も兼ねている)。

5

10

15

20

25

ギャップエリア31、32に隣接するテストエリア41、42は、実際にレーザを記録パワーで照射してレーザパワー等の最適学習を行ったり、フォーカス制御の目標位置等を学習するためのテスト領域である。テストエリアに隣接する交替情報エリア51、52は、ディフェクト等で使用できないセクタやブロックのアドレスを登録しておく領域である。また、交換情報エリア51、52に隣接する交替エリア61、62は実際に使用できないセクタやブロックに相当する部分の代替領域である。

次に、図3を参照して、本発明の記録/再生装置について詳述する。図3は本発明による光ディスクに情報を記録/再生する装置のブロック図である。この装置は、光ディスクによって反射された光ピームを受け取る受光手段と、光ピームの焦点の位置を光ディスクの記録層の積層方向に移動させる移動手段と、受光手段の出力に応じて移動手段を制御することにより、光ピームの焦点と第1~第nの記録層のうち選択された1つの記録層との距離が所定の誤差範囲内となるようにフォーカス制御を実行する制御手段とを備えている。図3において、受光手段は光検出器511、移動手段はトラッキング制御素子509、フォーカス制御素子510および2ch駆動回路533、制御手段はDSP513にそれぞれ相当する。また、DSP513は、光検出器511からの出力に応じて光ピームの焦点の位置を補正するように、フォーカシングおよびトラッキングを制御し得る。

半導体レーザなどの光源503より出射した光ビームはカップリングレンズ504にて平行光にされた後、偏光素子505を介して、収束レンズ506により、ディスク501に光ビームの焦点(光ビームスポット)507として照射される。

その反射光を偏光素子505を介して4分割の光検出器511で受光し電気信号に変換したあと、マトリクス演算器512で、非点収差によるフォーカスエラー (FE)、トラッキングエラー (TE)、RF信号を生成する。生成の方法は種々のものがあるが、代表的なものとして4分割の対角和の差動をとった非点収差によるフォーカスエラー検出、ディスクラジアル方向の2分割の差動をとり、トラックの±1次回折光の強度差をとったプッシュプルによるトラッキングエラー検出、4分割全加算によるRF生成等が挙げられる。

5

10

15

20

25

マトリックス演算器512で生成されたフォーカスエラー(以降FEと称す)は、DSP513内蔵のAD変換器514でデジタル化し、内部の演算コア517で位相補償、ゲイン補償のための演算が行われ、同内蔵DA変換器520によってアナログ変換され、2チャンネルの駆動回路533によって電流増幅されてフォーカス制御素子510に出力される。これによって、ディスク501上の情報面に光ビームはスポットとして結像され、所定の収束状態となるよう制御される。同様にマトリックス演算器512で生成されたトラッキングエラー(以降TEと称す)は、DSP513内蔵のAD変換器515でデジタル化され、内部の演算コア517で位相補償、ゲイン補償のための演算が行われ、同内蔵DA変換器519によってアナログ変換されて、2チャンネルの駆動回路533によって電流増幅されてトラッキング制御素子509に出力される。これによって、ディスク501上のトラックに光ビームスポットが正しく走査するように制御される。

またマトリックス演算器 5 1 2 で生成されたAS信号は、同様にDSP 5 1 3 内蔵のAD変換器 5 1 6 でデジタル化され、内部の演算コア 5 1 7 にて、TE およびFEの除算処理(AGC)が実行される。これによって半導体レーザが記録パワーになったり、記録によりディスクの反射率が変化してFEやTEの入力振幅が変わっても、サーボループのゲインを一定に保つことができる。

R F 信号は、独自のA G C 回路 5 2 1 によって振幅を一定にし、さらに髙次の 等リップルフィルタで構成されたイコライザ 5 2 2 によって信号帯域を強調した

後、2値化回路523によって2値化データにされる。2値化データはディスク上のアドレス抽出回路524、データ抽出回路525にそれぞれ入力される。そして、アドレス抽出回路524によって得られたアドレスをコントローラ528に入力してホスト527がインターフェース526を介して要求する所望のデータが格納された領域のアドレス差を算出し、それに応じた指令を演算コア517へ送る。光ビームスポット507は、トラバースモータ532によってディスク半径方向に、またパルス生成部529およびスイッチ530によって所望の層の情報面へと移動され、所定の領域を検索する。

5

10

15

20

25

所定の領域を検索した後、データ抽出回路525によってデータを取り込み、エラー訂正やデコード(不図示)を行って、データをインターフェース回路526を介してホスト等へ転送する。また信号を記録する場合も、同様にホストの命令コマンドによって記録するべき位置の開始アドレスをコントローラに入力し、この開始アドレスとアドレス抽出回路524によって得られる現在アドレスとのアドレス差によって光ピームを所望の位置まで移動し、エンコード回路(不図示)でエンコードされた記録データに応じて変調した記録パルスを半導体レーザ503によって記録する。

さらに本実施の形態の装置を起動し、光ディスクに情報を記録/再生するときの処理の流れを以下に詳細に説明する。

まず起動手順およびその方法について説明する。装置に電源が投入されると、演算コア517は、DA変換器518、駆動回路531を介して、トラバースモータ532を駆動し、それにより光ピームがディスク501の内周付近へ移動する。そして、スピンドルモータによってディスク501を所定の回転数で回転させる。さらにフォーカス制御素子510をディスク501に接近離間させて現れるフォーカスエラーを検出して、収束レンズ506に近い層L0にフォーカス制御を引き込む。その後トラッキング制御素子509を駆動して、トラッキング制御を引き込む。これによって安定にRF信号が検出できるようになり、アドレス

抽出回路524によってトラック上のアドレス情報を抽出し、現在光ビームが走査しているトラックを認識する。

次に、このディスクの種別やブックタイプの制御情報が書かれたリードインエリア21または22の所定のトラックをアクセスする。このとき走査しているトラックとリードインエリアのトラックとは物理形状が異なり、トラッキングエラー検出方式を切り換えることもある。この場合はまずその境界であるギャップエリアの先頭トラックまで移動を行い、そこを起点に再度リードインの所定トラックに向けて移動を行う。このとき、移動する直前または直後にトラッキングの検出方式を、例えば位相差方式からプッシュプル方式に切り換えるように構成する。

5

10

15

20

25

リードインエリア21の所定のトラックへ移動し、その部分での必要な情報を取得できたら、次に再度トラッキングエラーの検出方式を元に戻し、光ビームスポットをテストエリア41へ移動し、記録または再生信号の品質を向上するためのレーザパワーや記録パルス幅等の学習、あるいはフォーカス制御の目標位置等の学習を行う。学習が終了したら次に交替情報エリア51へ移動し、ディスクの欠陥等で記録できない箇所の有無とその位置、その代替箇所の有無とその位置情報を読み取り、システムコントローラのメモリに記憶すると共に、以降の記録/再生コマンドの発行時にその情報を反映させて処理を行う。

2層(または多層)ディスクである場合には、フォーカスジャンプを行って、 L0層からL1層へ移動し、さらにL1層のテストエリア42および交替情報エ リア52で同様の処理を繰り返す(多層ディスクの場合は基本的にこの処理を繰 り返せばよい)。全ての層で必要な情報が獲得できたら基本的に起動終了である が、このときL0層のスタートアドレスで待機しておくと次の処理に移行しやす い。また万が一L0層(表面に近い層)でのリードインでの情報が読めない場合 は、その位置からフォーカスジャンプを実行していき、読み込み可能な層のリー ドインをアクセスしていく。よってL1層のリードインエリア22にはディスク としての共通となる部分の制御情報が格納されている。なお、図2(a)中で、

L0層、L1層での光ビームスポット207のフォーカス位置をそれぞれ実線および点線で示している。

5

10

15

20

25

次に所望のデータを光ディスクのデータエリア122,123に記録する手順、方法について、特に分かり易くするため長時間の動画を連続的に記録する場合について、図2(b)を用いて説明する。図2(b)は本実施の形態の記録再生装置で光ディスクへ長時間の動画を連続的に記録する場合の光ビームの動きを示した図である。上記起動手順に従って起動を終了すると、光ビームスポット207はデータエリア101の実質的な先頭トラックSに位置している。最初に記録するときはこの先頭トラック101から記録を開始する。トラックは基本的にスパイラル構造となっており、光ビームスポットがトラックを走査するとトラックSからトラックEへ向かって、順次記録していく。実質的なデータゾーン101の終了トラックEまで記録を完了すると、一旦再生モードに切り換え、フォーカスジャンプを実行してL1層のデータゾーン201に光ビームスポット207を移動し、さらにデータゾーン201の実質的開始トラックSへシークした後、記録を再開する。

なおフォーカスジャンプの方法については、ホスト527またはコントローラ528から検索の指令と同様にしてコマンドを演算コア517が受けたとき、すなわち光ビームがスパイラル動作によって、データゾーンの最終アドレスに到達したときに、スイッチ530をAとCの接続からBとCの接続に切り換え、フォーカス制御を解除して、パルス生成部529より所定の加速パルス、減速パルスをスイッチ530、DA変換器520、2チャンネル駆動回路533を介して、フォーカス制御素子510に印加して行う。さらにこの加減速パルスの生成やタイミング等の具体的制御方法については、本発明とは直接関係なく従来の技術(特開平9-326123号公報)と同様に構成することができるので、ここでは詳細な説明を省略する。

L0層のトラックと同様に、ちょうどその上部に位置するL1層のトラックも

基本的に内周から外周に向かってのスパイラル構造となっており、光ビームスポットがトラックを走査するとトラックSからトラックEへ向かって、順次記録していく。さらに実質的なデータゾーン201の終了トラックEまで記録を完了すると、一旦再生モードに切り換え、逆向き(図2(b)中下向き)にフォーカスジャンプを実行してL0層のデータゾーン101の隣接データゾーン102の開始トラックSに移動する。その後、このデータゾーン102の実質的開始トラックSより記録を再開し、記録するデータが終了するまで同様の処理を続け、データゾーン101、201、102、202、103、・・・、209と移動して順次記録をしていく。

5

10

15

20

25

またディスクの途中で記録が完了した場合は、所定の領域に設けた論理的な管理領域にその終了場所情報を含む1ボリュームの開始終了アドレスや容量等を登録しておく。そして次回インクリメントして記録する場合に該情報を参照して開始アドレスにアクセスする。このときの記録は開始アドレスは異なるが、層間およびゾーンの移動のシーケンスは上記の場合と同様である。また動画でなくPC等のデータ記録をする場合も、基本的に記録していく手順は同じであるが、上記管理領域をディスクの欠陥領域の交替情報領域および交替領域として使用し、データの信頼を向上するように構成することもできる。

次に所望のデータを再生する手順、方法について説明する。再生の場合の光ビームスポットの動きも基本的には記録の場合と同じであり、長時間の動画がほぼ全面にわたって記録されている場合では、初期位置のデータゾーン101のトラックSより、管理領域に入っているナビ情報やホストPCやリモコン等の要求に従って、所望のチャプタの先頭アドレスや所望データの先頭アドレスへ光ビームスポットを移動していき、後は同様にゾーンと層間を相互に移動していく。例えば記録した映画を最初から再生する場合はこの先頭トラック101から再生を開始する。トラックは基本的にスパイラル構造となっているので、光ビームスポットがトラックを走査するとトラックSからトラックEへ向かって、順次再生して

いく。実質的なデータゾーン101の終了トラックEまで記録が完了すると、フォーカスジャンプを実行してL1層のデータゾーン201に光ビームスポットを移動し、さらにデータゾーン201の実質的開始トラックSへシークした後、再生を再開する。

L0層のトラックと同様にL1層のトラックも基本的に内周から外周に向かってスパイラル構造となっており、光ビームスポットがトラックを走査するとトラックSからトラックEへ向かって、順次再生していく。さらに実質的なデータゾーン201の終了トラックEまで再生を完了すると、逆向きにフォーカスジャンプを実行してL0層のデータゾーン101の隣接データゾーン102の開始トラックSに移動する。その後、このデータゾーン102の実質的開始トラックSより再開を再開し、再生が終了するまで同様の処理を続け、データゾーン101、201、102、202、103、・・・、209と移動して順次再生をしていく。

なお、データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、第1の記録層(L0層)のデータゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と第2の記録層(L1層)のデータゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一であることが望ましい。もし両者が一致していない場合は、システムの方で各ゾーンの先頭番地を格納管理しておけばよい。また物理アドレスは単純に、例えば層毎にL0から内周から外周(または外周から内周)へ昇順になるように割り振り、欠陥等の交替処理含めて物理アドレスを記録するゾーンの順番と方向に合致するようにする構成であれば、ディスクの構成も単純になる。以上の本実施の形態の説明は、L0層もL1層も内周から外周に向かってのパラレルパススパイラルの場合の動作について説明したが、L0層、L1層が外周から内周に向かってのパラレルスパイラルであっても、本発明は何ら限定されない。

(実施の形態2)

5

10

15

20

25

図4(a)は、実施の形態2による3層構造を有する光ディスクの模式断面図である。また、図4(b)は、当該光ディスクに情報を記録/再生する方法(方向、順番)を示した模式断面図である。この3層ディスクのL0、L1、L2層の同一半径方向の領域は基本的に図1の2層ディスクL0、L1の領域と同じ役割を担っている。

5

10

15

20

25

この3層ディスクのデータエリア100、200,300はすべてスパイラル 方向が同一であるパラレルパスである。すなわち、各データエリアのデータゾー ンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、 第1の記録層のデータゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向、第2の記録 層のデータゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向、および第3の記録層の データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向が同一である。本実施の形態 では、特に、各記録層の物理アドレスが増加する方向は、ディスクの内周から外 周に向かう方向とする。

これらのデータエリアに記録する手順、方法について、特に分かり易くするため長時間の動画を連続的に記録する場合について、図4(b)を用いて説明する。光ビームスポット107はディスク201中のL0層のデータエリアゾーン101の実質的な先頭トラック101Sに位置している。最初に記録するときはこの先頭トラック101Sから記録を開始する。トラックは基本的にスパイラル構造となっており、光ビームスポットがトラックを走査するとトラックSからトラックEへ向かって、順次記録していく。実質的なゾーン101の終了トラック101Eまで記録を完了すると、一旦再生モードに切り換え、フォーカスジャンプを実行して、L1層のゾーン201に光ビームスポット207を移動し、さらにゾーン201の実質的開始トラック201Sへシークした後、記録を再開する。

なおフォーカスジャンプの方法については、ホスト527またはコントローラ 528から検索の指令と同様にしてコマンドを演算コア517が受けたとき、す なわち光ビームがスパイラル動作によって、データゾーンの最終アドレスに到達

したときに、スイッチ530をAとCの接続からBとCの接続に切り換え、フォーカス制御を解除して、パルス生成部529より所定の加速パルス、減速パルスをスイッチ530、DA変換器520、2チャンネル駆動回路533を介して、フォーカス制御素子510に印加して行う。さらにこの加減速パルスの生成やタイミング等の具体的制御方法については、本発明とは直接関係なく従来の技術と同様に構成することができるので、ここでは詳細な説明を省略する。

5

10

15

20

L0層のトラックと同様に、その上部に位置するL1層のトラックも基本的に 内周から外周に向かってのスパイラル構造となっており、光ビームスポットがトラックを走査するとトラック201Sからトラック201Eへ向かって、順次記録していく。実質的なゾーン201の終了トラック201Eまで記録を完了すると、一旦再生モードに切り換え、さらにその上に位置するL2層のゾーン301に光ビームスポット107を移動し、さらにゾーン301の実質的開始トラック301Sへシークした後、記録を再開する。

L0層、L1層と同様に、その上部に位置するL2層のトラックも基本的に内 周から外周に向かってのスパイラル構造となっており、光ビームスポットがトラ ックを走査するとトラック301Sからトラック301Eへ向かって、順次記録 していく。

実質的なゾーン301の終了トラック301Eまで記録を完了すると、一旦再生モードに切り換え、逆向き(図4(b)中下向き)にフォーカスジャンプを実行して、L2層からL1層を通過し、L0層に光ビームを移動した後、ゾーン102の開始トラック102Sに移動する。その後、このゾーン102の実質的開始トラック102Sより記録を再開し、以降記録するデータが終了するまで同様の処理を続け、ゾーン101、201、301、102、202、302、103、203、・・・、309と移動して順次記録をしていく。

25 このときL2層からL0層へわたる多層ディスクのフォーカスジャンプは、図 5 (a) に示すように、1層毎に移動するに適切な波高値、パルス幅のフォーカ

スジャンピングパルスをフォーカス制御素子510に向けて出力し、L2→L1 →L0と1層ずつフォーカスを引き込んでから次のフォーカスジャンプを出力するようにすれば、安定に移動することができる。逆に高速移動が必要な場合は、図5(b)に示すように移動する層の数、すなわち移動距離に応じた波高値、パルス幅のフォーカスジャンピングパルスをフォーカス制御素子510に向けて出力し、さらにFEの0クロス等、または2値化信号を検出、カウントすることで、所望の層のデータエリアに到達することができる。

5

10

15

20

25

次に、3層ディスクで所望のデータを再生する手順、方法について説明する。 再生の場合の光ビームスポットの動きも基本的には記録の場合と同じである。長 時間の動画がほぼ全面にわたって記録されている場合は、初期位置のゾーン10 1のトラック1018より、管理領域に入っているナビ情報、ホストPC、リモ コン等の要求に従って、所望のチャプタの先頭アドレスや所望データの先頭アド レスへ光ビームスポットを移動していき、その後は同様にゾーンと層間を相互に 移動していく。例えば、記録した映画を最初から再生する場合はこの先頭トラッ ク101から再生を開始する。トラックは基本的にスパイラル構造となっている ので、光ビームスポットがトラックを走査すると、トラック101Sからトラッ ク101Eへ向かって順次再生される。実質的なゾーン101の終了トラック1 01 Eまで記録を完了すると、フォーカスジャンプを実行してL1層のゾーン2 01に光ビームスポットを移動し、さらにゾーン201の実質的開始トラック2 01 Sへシークした後、再生を再開する。 L0層のトラックと同様に、L1層の トラックも基本的に内周から外周に向かってスパイラル構造となっており、光ビ ームスポットがトラックを走査するとトラック201Sからトラック201Eへ 向かって、順次再生が行われる。さらに実質的なゾーン201の終了トラック2 0 1 Eまで再生が完了すると、L 1 層と同様に、その上部に位置するL 2 層のゾ ーン301に光ビームスポットをフォーカスジャンプさせる。L2層のトラック も基本的に内周から外周に向かってのスパイラル構造となっており、光ビームス

ポットがトラックを走査するとトラック301Sからトラック301Eへ向かって、順次再生が行われる。

実質的なゾーン301の終了トラック301Eまで再生を完了すると、逆向き (図4(b)中下向き)にフォーカスジャンプを実行して、L2層からL1層を 通過し、L0層に光ビームを移動した後、ゾーン102の開始トラック102S に移動する。その後、このゾーン102の実質的開始トラック102Sより再生 を再開し、以降再生するデータが終了するまで同様の処理を続け、ゾーン101、201、301、102、202、302、103、203、・・・、309と 移動して順次再生をしていく。

てこで、2層ディスクの場合と同様に、アクセスのための物理アドレスは上記移動するゾーンの順番と物理アドレスが増加する方向とが一致していることが望ましい。もし両者が一致していない場合は、システムのほうで各ゾーンの先頭番地を格納管理しておけばよい。また物理アドレスは単純に、例えば層ごとに内周から外周(または外周から内周)へ昇順になるように割り当てられ、欠陥等の交替処理含めて物理アドレスを記録するゾーンの順番および方向に合致するようにする構成であれば、ディスクの構成も単純になる。以上の本実施の形態の説明は、L0層、L1層、およびL2層が内周から外周に向かうスパイラルの場合の動作について説明したが、L0層、L2層が外周から内周に、L1層が内周から外周に向かうスパイラルであってもよく、本発明は何ら限定されない。また本実施の形態では、最も外側の(基板から最も遠い)L0層のゾーン101から記録再生を開始するように構成したが、最も内側の(基板に最も近い)層に位置するデータエリアの先頭ゾーンから記録/再生を開始するように構成してもよい。一例として図6に、2層ディスクにおいて基板に最も近い層(L1層)から情報を記録/再生する方法を説明する模式断面図を示す。

25 (実施の形態3)

. 5

10

15

20

図7(a)は、実施の形態3による光ディスクの構造の模式断面図である。ま

た、図7(b)は、当該光ディスクに情報を記録/再生する方法(方向、順番)を示した模式断面図である。本実施の形態は、DSP513およびホスト527のμコードやソフトウェアのシーケンス処理を変更するだけで、図3と同様の構成で実現することができる。本実施の形態3は、L0層とL1層とのスパイラル方向が逆になっているオポジットパスである。この場合について、所望のデータをディスクのデータエリアに記録する手順、方法について説明する。

5

10

15

20

25

特に本発明を分かり易くするため、実施の形態1同様、長時間の動画を連続的に記録する場合について説明する。上記起動手順に従って起動終了すると、光ビームスポットは光ディスクのデータゾーン101の実質的な先頭トラックSに位置する。最初に記録するときは、この先頭トラック101から記録を開始する。トラックは基本的にスパイラル構造となっており、光ビームスポットがトラックを走査するとトラックSからトラックEへ向かって、順次記録していく。実質的なゾーン101の終了トラックEまで記録を完了すると、一旦再生モードに切り換え、フォーカスジャンプを実行してL1層のデータゾーン201に光ビームスポットを移動し、さらにデータゾーン201の実質的開始トラックSへシークした後、記録を再開する。なおフォーカスジャンプの制御方法については、本発明とは直接関係なく従来の技術と同様に構成することができるので、ここでは詳細な説明を省略する。

L0層とは逆にL1層のトラックは基本的に外周から内周に向かってのスパイラル構造となっており、光ピームスポットがトラックを走査するとディスク外周側のトラックSからトラックEへ向かって順次記録していく。さらに実質的なデータゾーン102の終了トラックEまで記録を完了すると、一旦再生モードに切り換え、逆向き(図7(b)中下向き)にフォーカスジャンプを実行してL0層のデータゾーン101の隣接データゾーン102の開始トラックSに移動する。その後、このデータゾーン103の実質的開始トラックSより記録を再開し、記録するデータが終了するまで同様の処理を続け、データゾーン101、201、

102、202、103、・・・、209と移動して順次記録をしていく。

またディスクの途中で記録が完了した場合は、所定の領域に設けた論理的な管理領域にその終了場所情報を含む1ボリュームの開始終了アドレスや容量等を登録しておく。そして次回インクリメントして記録する場合に該情報を参照して開始アドレスにアクセスする。このときの記録は開始アドレスは異なるが、層間およびゾーンの移動のシーケンスは上記の場合と同様である。また動画でなくPC等のデータ記録をする場合も、基本的に記録していく手順は同じであるが、上記管理領域をディスクの欠陥領域の交替情報領域および交替領域として使用し、データの信頼を向上するように構成することもできる。図7(a)中でのL0層、L1層での光ビームスポット207のフォーカス位置を実線及び点線で示す。

5

10

15

20

25

次に所望のデータを再生する手順、方法について説明する。再生の場合の光ビ ームスポットの動きも基本的には記録の場合と同じであり、長時間の動画がほぼ 全面にわたって記録されている場合では、初期位置のデータゾーン101のトラ ックSより、管理領域に入っているナビ情報やホストPCやリモコン等の要求に 従って、所望のチャプタの先頭アドレスや所望データの先頭アドレスへ光ビーム スポットを移動していき、後は同様にゾーンと層間を相互に移動していく。例え ば記録した映画を最初から再生する場合はこの先頭トラック101から再生を開 始する。トラックは基本的にスパイラル構造となっているので、光ビームスポッ トがトラックを走査するとトラックSからトラックEへ向かって、順次再生して いく。実質的なデータゾーン101の終了トラックEまで記録が完了すると、フ ォーカスジャンプを実行してL1層のデータゾーン102に光ビームスポットを 移動し、さらにデータゾーン102の実質的開始トラックSへシークした後、再 生を再開する。データゾーン101のL0層とは逆にL1層のトラックは基本的 に外周から内周に向かってのスパイラル構造となっており、光ビームスポットが トラックを走査するとディスク外周側のトラックSからトラックEへ向かって順 次再生していく。さらに実質的なデータゾーン102の終了トラックEまで記録

を完了すると、逆向き(図7(b)中下向き)にフォーカスジャンプを実行して L0層のデータゾーン101の隣接データゾーン102の開始トラックSに移動 する。その後、このデータゾーン103の実質的開始トラックSより再生を再開 し、再生が終了するまで同様の処理を続け、データゾーン101、201、10 2、202、103、・・・、209と移動して順次再生をしていく。

以上の光ピームスポットの移動を図7(b)の矢印にて示す。この実施の形態3の最大の特徴は、少ないバッファでシームレスの再生が実現するできる点である。この点についてさらに説明する。

5

10

15

20

25

基本的な動作については、上記したようにL0層のゾーンは内周から外周、L1層のゾーンは外周から内周へスパイラルに動作して記録/再生を行っていくが、このときL0層のデータゾーン101の最終トラックEからL1層のデータゾーン201の開始トラックSはほぼ垂直な位置関係にあり、L0層からL1層に向かってフォーカスジャンプすると、次の開始トラックの近接位置に到達するので記録または再生を再開するまでの時間が大幅に短縮することができる。また図8に示すように2以上のデータゾーン(この場合、複数のデータゾーンをデータゾーン群と呼んでもよい)にまたがって動画データなどを連続的に記録する場合で、留守録や補足的な番組データなどより、記録するファイルや動画データの長さが予め分かっている場合は、そのデータの約1/2強をL0層のデータゾーン群に記録し、次にフォーカスジャンプして残りのデータをL1層のデータゾーン群に記録するように構成すれば良い。

急に録画ボタンを押して録画を開始した場合は、上記の基本動作を行って、時間の要するL1層からL0層のゾーン切り換え時に記録する転送レートを一時的に下げ、転送レートが安定した後、元の転送レートで記録するように構成すれば、記録再生が途切れることはない。このようにして、記録するデータやファイル毎にボリューム管理し、図8に示すようにVolume1、Volume2、Volume3、Volume4とそのサイズに応じて各層での連続記録するトラッ

ク数(データゾーン数)を切り換え、管理しながら記録再生を実現するようにすればよい。

なお本実施の形態においても実施の形態1と同様に、データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、第1の記録層(L0層)のデータゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と第2の記録層(L1層)のデータゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一であることが望ましい。もし両者が一致していない場合は、システムの方で各ゾーンの先頭番地を格納管理しておけばよい。また物理アドレスは単純に、例えばL0層については内周から外周に、L1層については外周から内周に昇順になるように割り振り、欠陥等の交替処理含めて物理アドレスを記録するゾーンの順番と方向に合致するようにする構成であれば、ディスクの構成も単純になる。以上の本実施の形態3の説明では、L0層については内周から外周に、L1層については外周から内周に昇順になるように物理アドレスを割り当てたが、逆に、L0層について外周から内周に、L1層については内周から外周に昇順になるように物理アドレスを割り当てたが、逆に、L0層について外周から内周に、L1層については内周から外周に昇順になるように物理アドレスを割り当ててもよい。

(実施の形態4)

5

10

15

20

25

図9(a)は、記録層を3層に積層した3層ディスクの一実施形態であり、図9(b)は、当該光ディスクに情報を記録/再生する方法を示した模式断面図である。この3層ディスクのL0、L1、L2層の同一半径方向の領域は、基本的に図2の2層ディスクL0、L1の領域と同じ役割を担っている。

この3層ディスクにおいて、各データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、第1の記録層のデータゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と第3の記録層のデータゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一であり、第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが反対になっている。すなわち、データエリア100、

200、300において、層毎に交互にスパイラル方向が逆になっており、本実施形態では、L0層のデータエリア100は内周から外周、L1層のデータエリア200は外周から内周、L2層のデータエリア300は内周から外周となっている。

5

10

15

20

25

これらの各データエリアに記録する手順、方法について、特に分かり易くする ため長時間の動画を連続的に記録する場合について、図9 (b)を用いて説明する。光ピームスポットは、光ディスク中のL0層のデータエリアゾーン101の 実質的な先頭トラック101Sに位置している。最初に記録するときはこの先頭トラック101Sから記録を開始する。トラックは基本的にスパイラル構造となっており、光ピームスポットがトラックを走査するとトラックSからトラックE へ向かって、ディスクの内周から外周へ向けて順次記録していく。実質的なゾーン101の終了トラックEまで記録を完了すると、一旦再生モードに切り換え、フォーカスジャンプを実行して、L1層のゾーン201に光ピームスポットを移動し、さらにゾーン201の実質的開始トラック201Sへシークした後、記録を再開する。

なお、フォーカスジャンプの方法については、ホスト527またはコントローラ528から検索の指令と同様にしてコマンドを演算コア517が受けたとき、すなわち光ビームがスパイラル動作によって、データゾーンの最終アドレスに到達したときに、スイッチ530をAとCの接続からBとCの接続に切り換え、フォーカス制御を解除して、パルス生成部529より所定の加速パルス、減速パルスをスイッチ530、DA変換器520、2チャンネル駆動回路533を介して、フォーカス制御素子に印加して行う。さらにこの加減速パルスの生成やタイミング等の具体的制御方法については、本発明とは直接関係なく従来の技術と同様に構成することができるので、ここでは詳細な説明を省略する。

L0層の上部に位置するL1層のゾーン201のトラックは、L1層とは逆に 外周から内周に向かってのスパイラル構造となっており、光ビームスポットがト

ラックを走査するとディスク外側のトラック201Sからトラック201Eへ向かって、順次記録していく。

実質的なゾーン201の終了トラック201Eまで記録を完了すると、一旦再生モードに切り換え、さらにその上に位置するL2層のゾーン301に光ピームスポットを移動する。L2層は、L0層同様内周から外周に向かってのスパイラル構造になっており、ゾーン301の実質的開始トラック301Sへシークした後、記録を再開する。

このゾーン301は、ゾーン101のL0層と同様に、トラックが内周から外周に向かってのスパイラル構造であるので、光ビームスポットがトラックを走査するとディスク内側のトラック301Sからトラック301Eへ向かって、順次記録していく。

実質的なゾーン301の終了トラック301Eまで記録を完了すると、一旦再生モードに切り換え、逆向き(図9(b)中下向き)にフォーカスジャンプを実行して、L2層からL1層を通過し、L0層に光ビームを移動した後、ほぼ同一半径にあるゾーン102の開始トラック102Sに移動する。その後、このゾーン102の実質的開始トラック102Sより記録を再開し、以降記録するデータが終了するまで同様の処理を続け、ゾーン101、201、301、102、202、302、103、203、・・・、309と移動して順次記録をしていく。

このときL2層からL0層へ渡る多層ディスクのフォーカスジャンプは、上記の図5と同様に適用することができる。

なお、この3層ディスクで所望のデータを連続的に再生する手順、方法については、記録の場合の動きとほぼ等価であるので、詳細な説明を省略する。

(実施形態5)

5

10

15

20

次に、記録層がさらに増加した場合について、図10に示すような4層ディス 25 クの場合について説明する。

図10は、記録層を4層に積層した4層ディスクの一実施形態である。この4

層ディスクにおいて、各データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、第1の記録層のデータゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と第3の記録層のデータゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一であり、第2の記録層のデータゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と第4の記録層のデータゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一であり、第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが反対になっている。すなわち、データエリア100、200、300、400において、層毎に交互にスパイラル方向が逆になっており、本実施形態では、L0層のデータエリア100およびL2層のデータエリア300は内周から外周、L1層のデータエリア200およびL4層のデータエリア400は外周から内周となっている。

5

10

15

20

これらの各データエリアに記録する手順、方法について、特に分かり易くするため長時間の動画を連続的に記録する場合について説明する。図10において、光ピームスポットは、光ディスク中のL0層のデータエリアゾーン101の実質的な先頭トラック101Sに位置している。最初に記録するときはこの先頭トラック101Sから記録を開始する。トラックは基本的にスパイラル構造となっており、光ピームスポットがトラックを走査するとトラックSからトラックEへ向かって、ディスクの内周から外周へ向けて順次記録していく。実質的なゾーン101の終了トラックEまで記録を完了すると、一旦再生モードに切り換え、フォーカスジャンプを実行して、L1層のゾーン201に光ピームスポットを移動し、さらにゾーン201の実質的開始トラック201Sへシークした後、記録を再開する。

なお、フォーカスジャンプの方法については、ホスト527またはコントロー 25 ラ528から検索の指令と同様にしてコマンドを演算コア517が受けたとき、 すなわち光ビームがスパイラル動作によって、データゾーンの最終アドレスに到

達したときに、スイッチ530をAとCの接続からBとCの接続に切り換え、フォーカス制御を解除して、パルス生成部529より所定の加速パルス、減速パルスをスイッチ530、DA変換器520、2チャンネル駆動回路533を介して、フォーカス制御素子に印加して行う。さらにこの加減速パルスの生成やタイミング等の具体的制御方法については、本発明とは直接関係なく従来の技術と同様に構成することができるので、ここでは詳細な説明を省略する。

5

10

15

20

25

L0層の上部に位置するL1層のトラックは、L0層とは逆に外周から内周に向かってのスパイラル構造となっており、光ビームスポットがトラックを走査するとディスク外側のトラック201Sからトラック201Eへ向かって、順次記録が行われる。

実質的なゾーン201の終了トラック201Eまで記録を完了すると、一旦再生モードに切り換え、さらにその上に位置するL2層のゾーン301に光ビームスポットを移動する。L2層は、L0層同様内周から外周に向かってのスパイラル構造になっており、ゾーン301の実質的開始トラック301Sへシークした後、記録を再開する。光ビームスポットがトラックを走査するとディスク内側のトラック301Sからトラック301Eへ向かって順次記録が行われる。

実質的なゾーン301の終了トラック301Eまで記録を完了すると、一旦再生モードに切り換え、なおさらにその上に位置するL3層のゾーン401に光ビームスポットを移動する。L3層は、L1層同様外周から内周に向かってのスパイラル構造になっており、ゾーン401の実質的開始トラック401Sへシークした後、記録を再開する。光ビームスポットがトラックを走査するとディスク外側のトラック401Sからトラック401Eへ向かって順次記録が行われる。

実質的なゾーン401の終了トラック401Eまで記録を完了すると、一旦再生モードに切り換え、逆向き(図10中下向き)にフォーカスジャンプを実行して、L3層からL2層、L1層を通過し、L0層に光ビームを移動した後、ほぼ同一半径にあるゾーン102の開始トラック102Sに移動する。その後、この

ゾーン102の実質的開始トラック102Sより記録を再開し、以降記録するデータが終了するまで同様の処理を続け、ゾーン101、201、301、401、102、202、302、402、103、203、・・・、409と移動して順次記録をしていく。

5 このときL3層からL0層へわたる多層ディスクのフォーカスジャンプは、上 記の図5と同様にすることができる。

なお、この4層ディスクで所望のデータを再生する手順、方法について、連続 的に再生する場合は、記録の場合の動きとほぼ等価であるので、詳細な説明を省 略する。

10 以上本実施の形態5では、L0層が内周から外周、L1層が外周から内周、L2層が内周から外周、L3層が外周から内周にそれぞれ向かうスパイラルの場合の動作について説明したが、L0層が外周から内周、L1層が内周から外周、L2層が外周から内周、L3層が内周から外周にそれぞれ向かうスパイラルであってもよい。また本実施の形態では、最も外側の(基板から最も遠い)L0層のゾーン101から記録再生を開始するように構成した。しかし、これに限定されず、例えば図11に示すように2層の場合であればL1から、同様に3層の場合はL2から、4層の場合はL3からといった最も内側の(基板に最も近い)層に位置するデータエリアの先頭ゾーンから記録/再生を開始するように構成してもよい。(実施の形態6)

20 図12(a)は、実施の形態6による光ディスクの構造の模式断面図である。また、図12(b)は、当該光ディスクに情報を記録/再生する方法(方向、順番)を示した模式断面図である。本実施の形態6は、DSP213およびホスト227のμコードやソフトウェアのシーケンス処理を変更するだけで、図3と同様の構成で実現することができる。本実施の形態6において、L0層およびL1層のスパイラル方向は同一(ディスクの内周から外周)になっている。この場合について、所望のデータをディスクのデータエリアに記録する手順、方法につい

て説明する。特に本発明を分かり易くするため、これまでと同様に長時間の動画 を連続的に記録する場合について説明する。

図12(a)に示すように、本実施の形態6の光ディスクは、それぞれL0層 およびL1層を備えており、L0層とL1層とは若干レイアウトが異なる。ただ し各エリアの目的、機能、役割は基本的に同じである。

5

10

15

20

25

本実施の形態のディスクは、樹脂やガラスの基板4に2つの記録層L1層5、 L0層6を接着層7によって積層している。またL0層6およびL1層5はとも に、基板からみて遠い側に情報面がある。L0層6は約80 μ m、接着層は約20 μ mに設定されているので、ディスク表面からL1層の情報面までの距離は約100 μ mである。3層、4層になった場合は、ディスク表面から120 μ mの位置にL2層の情報面が、ディスク表面から140 μ mの位置にL3層の情報面が存在する。本実施形態においては、層の数は直接関係がないので、2層ディスクの場合で説明を行う。

最内周のクランプエリア3から、それぞれL0、L1層ともバーコードエリア (システムエリア) 11、12、リードインエリア21、22、ギャップエリア 31、32、テストエリア41、42、交替情報エリア51、52、交替エリア 61、62が内周のシステムエリア120, 121として配置されており、データエリア122, 123を挟んで、交替エリア71、72、交替情報エリア81、82、リードアウトエリア91、92が外周のシステムエリア124、125として配置されている。

またユーザデータを記録/再生するデータエリア122、123は所定の半径位置ごとにL0層はゾーン102からゾーン108、L1層はゾーン201からゾーン209に分割され(本実施の形態では説明の便宜上、L0層は7ゾーンに、L1層は9ゾーンになっているが、これに限定されず、任意の数のデータゾーンが可能である)、ゾーン毎に回転数を切り換えて線速度(または線密度)略一定で記録される。

特にL0層には、単層ディスクの記録層と同じ厚みを有し(表面からの距離が同じである)、起動時にフォーカス制御の引き込み行うフォーカス引き込みゾーンが151、152がデータゾーンの内外周に割り当てられており、L0層は計7ゾーンとなっている。L1層にはフォーカス引き込みゾーンはなく、その位置に相当する部分はデータエリア(ゾーン201、209)になっており、他の部分はL0層と同様である。データを記録/再生するデータエリアは所定の半径位置ごとにゾーンに分割され、ゾーン毎に回転数を切り換えて線速度一定(あるいは線密度一定)で記録される。

5

10

15

20

25

本実施の形態6では、装置に電源が投入されると、トラバースモータ532に よって光ビームが内周側フォーカス引き込みゾーン151あるいは外周側フォー カス引き込みゾーン152へ移動し、スピンドルモータによってディスクを所定 の回転数で回転させ、フォーカス制御素子510をディスクに接近離間させて現 れるフォーカスエラーを検出し、収束レンズに近いLO層にフォーカス制御を引 き込む。このときの光ビームの球面収差をL0層の厚みである85μmに合致す るように補正しておくと、少なくとも初期の状態では、単層、2層または多層デ ィスクのいずれにおいても、このL0層は同じ厚みの80μmであるので、フォ ーカスエラー信号、トラッキングエラー信号の品質が保証され、安定してフォー カス制御、トラッキング制御を引き込むことが可能である。またここで外部から の振動や衝撃等によってフォーカスの引き込みが失敗し、光ディスク501と収 東レンズ506とが衝突し、ディスク表面上に傷がついても、このフォーカス引 き込みエリアにはアドレスデータのみが存在し、制御コードやユーザデータは記 録されていないので特に問題にはならない。トラッキング制御を引き込んだ後、 調整用のダミーのRF信号記録等を行ってオフセットやゲイン等の必要な学習を 実行すると、安定にRF信号が検出できるようになるため、アドレス抽出回路5 2 4によってトラック上のアドレス情報を抽出し、現在光ビームが走査している トラックを認識する。次いで、このディスクの種別やブックタイプの制御情報が

格納されたリードインエリア21または22の所定のトラックにアクセスする。 所定のリードイン情報を取得すると、実際の情報の記録/再生が開始可能なスタ ンバイ状態になり起動が完了する。このようにフォーカス引き込みゾーンを学習 ゾーンとして使用することで、安定な起動を保証することができる。また、ディ スクにおいて、膜厚や基材厚、またはチルトのばらつきについて、このフォーカ ス引き込みゾーンを基準に製造、検査すれば、この特定場所を中心に最適な学習 がなされるので、記録/再生マージンを拡大することができる。

5

10

15

20

. 25

また上記では、フォーカス引き込みゾーンでトラッキング制御をONにし、そのフォーカス引き込みゾーンでアドレス情報を取得して、所望のトラックにアクセスするような構成を説明したが、フォーカス制御引き込み後、トラッキング制御は動作させずにトラバースモータ532を駆動し、所望のトラックが位置するゾーン近傍領域へ移動し、その場所でトラッキング制御をONにしてアドレス情報を取得し、近傍にある所望のトラックにアクセスしてもよい。

本実施の形態6は、1つの層で2ゾーン(または、記録する前に設定された所定数のデータゾーンを含むデータゾーン群)ごとに、連続的に記録が行われるので連続記録におけるフォーカスジャンプの回数が少なくて済み、従って、対物レンズのディスクへの衝突の確率を低減することができる。これについて図12(b)を用いて説明する。情報の記録は、ゾーン201~202、ゾーン102~103、ゾーン203~204、・・・のように、データゾーン群ごとに順番に実行される。例えば、大きな動画ファイルを記録する場合は、まずL1層のゾーン201の先頭トラックSに移動し、スパイラルに沿ってトラックを走査しながら、ゾーン201の最終トラックEに向けてシーケンシャルに記録していく。1ゾーン分の記録が完了しても、ゾーンを跨ぎ同じL1層の隣接したゾーン202に記録を継続していき、ゾーン202の最終トラックEに到達し、2ゾーン分の記録が完了すると、L1層からフォーカスジャンプによって光ビームスポットをL0層に移動し、ゾーン102の先頭トラックSにアクセスする。

同様にスパイラルに沿ってトラックを走査しながら、ゾーシ102の最終トラックEに向けてシーケンシャルに記録していき、L1層と同様に1ゾーン分の記録が完了しても、ゾーンを跨ぎ同じL0層のゾーン103に記録を継続する。ゾーン103の最終トラックEに到達し、2ゾーンの記録が完了すると、再度L0層からフォーカスジャンプによって光ビームスポットをL1層に移動し、ゾーン203の先頭トラックSにアクセスして、同様にシーケンシャルに記録していく。指定されたファイルサイズの記録が完了するまでこの手順を繰り返していく。以上の光ビームスポットの移動を図12(b)に矢印にて示す。

5

10

15

20

25

ここで、アクセスのための物理アドレスは上記移動するゾーンの順番と物理アドレスが増加する方向とが一致していることが望ましい。もし両者が一致していない場合は、システムのほうで各ゾーンの先頭番地を格納管理しておけばよい。また物理アドレスは単純に、例えば層ごとにL0から内周から外周(あるいは外周から内周)へ昇順になるように割り当てられ、欠陥等の交替処理含めて物理アドレスを記録するゾーンの順番および方向に合致するようにする構成であれば、ディスクの構成も単純になる。さらに用途に応じて物理アドレスの配置を切り換え、その情報を交代エリアの一部の管理領域に記録しておけば、多様な用途に効率的に記録できる。

以上説明したように、本実施の形態6のディスクでは、L0層の内周および外周にフォーカス引き込みゾーンを配置しており、起動時あるいは再起動時において、このフォーカス引き込みゾーンに光ビームスポットを移動し、フォーカスの引き込み動作を行う。これらの領域にはデータの記録がなされないので、万が一フォーカスの引き込みが失敗して、レンズが光ディスクに衝突し、L0層が損傷しても、その奥にあるL1層の情報の記録/再生は保証される。

また、本実施の形態6では各L0層、L1層は2ゾーン連続のデータゾーン群 単位で記録するような構成を説明したが、スピンドルモータの回転切り換えの応 答性およびジッタフリーでの記録可能性の許容範囲内で連続的にゾーンを切り換

えた場合(例えば3ゾーン、4ゾーン毎)でも、本実施の形態は同様に適用する ことができ、フォーカス引き込みおよびフォーカスジャンプによるデータ損傷の 確率を大幅に低減することができる。

また図13(a)に示すように、L0層のスパイラル方向はディスクの外周から内周、L1層のスパイラル方向はディスクの内周から外周のように、L0層とL1層との方向性が逆になっているオポジットパスの場合でも、本実施の形態6を適用することは可能であり、所望のデータをディスクのデータエリアに記録、再生する場合は、図13(b)で矢印で示したように、同一層で複数ゾーン(データゾーン群)に跨るスパイラル動作とフォーカスジャンプとを含むアクセスをするように構成すればよい。

(実施の形態7)

5

10

15

20

25

図14(a)は、光ディスクの構造を模式的に示した平面図である。図14(b)は、従来技術の記録方法による光ディスクのトラックの一部拡大図、ならびにその場合のトラッキングエラー信号(TE)および全反射信号(AS)の波形を示す図である。また、図14(c)は、本発明の実施の形態7による光ディスクのトラックの一部拡大図、ならびにその場合のトラッキングエラー信号(TE)およびASの波形を示す図である。

従来の光ディスクのトラックは1スパイラル構造になっており、このトラックに連続記録していく場合は、例えば内周側のトラック1からスパイラルに沿って、トラック1、2、3と隣のトラックへ順次記録を進めていく。このような場合に連続記録を実行すると、ビームスポットの位置より内周側の隣接トラックは記録済みの状態、外周側の隣接トラックは未記録の状態となり、両側の隣接トラックで反射光量が異なってくる。プッシュプルトラッキング等のトラック溝部の1次回折光の強度によりトラックずれを検出する方式では、従来このような隣接トラックの反射率差の影響を受けにくかったが、高密度になってトラックピッチが狭くなってくると、ディスク上のトラックに対する光ビームの相対的なスポット径

が大きくなり、この両隣接トラックの反射率差の影響を受ける。光ビームが記録、 未記録境界を走査しているときは、図14(b)に示すように、光ビームの左側が記録側、右側が未記録側となるため、片側トラッキング信号にオフセット(図14(b)のTE波形図中の矢印で示すTSの範囲)が生じ、記録中にトラッキングが外れ易く、また曲の頭出しや終了付近の再生中に音飛び等の可能性が大きくなる。

5

10

15

20

25

本実施の形態7は、DSP513およびホスト527のμコードやソフトウェアのシーケンス処理を変更するだけで、図3と同様の構成で実現することができる。図15にその情報記録/再生装置の構成を表すブロック図を示す。本実施の形態7においては単層ディスク、2層以上の多層ディスク共に適用することが可能であるが、特に説明を分かり易くするため単層ディスクの場合について述べる。

未記録ディスクに所定のファイルサイズのデータを記録する場合、レーザを記録パワーでパルス変調し、その熱によって記録層を相変化させ、マークを形成していく。通常未記録の状態では記録層は結晶状態(クリスタル)である。記録パワーのレーザを記録層に当てると、結晶状態(クリスタル)の記録層は相変化を起こして非結晶状態(アモルファス)へと転移し、このようにしてマークが形成される。マークを再生するには、再生パワーのレーザをこのマークに当てて、その反射率の変化を検出することにより行う。従って、未記録部トラックと記録済みトラック(図14(b)中の網掛け部)とでは、平均反射光量が変わってくるので、トラッキングエラー信号(TE)およびサーボ帯域の全反射信号(AS)は、図14(b)に示すように記録したトラックの部分において振幅が変化する。さらに、記録/未記録の境界部分のトラック5において、両隣接トラックの反射率差の影響を受けTEの対称性も悪くなる。すなわち図14(b)のTE信号の波形における中点Sがトラック中心になるはずであるが、実際には点Tにトラッキングがかかることになり、片側のトラッキング範囲が狭くなる。

本実施の形態7において連続して記録を実行するときは、通常の1スパイラル

ディスクの場合は、零セクタあるいはスピンドルのFGのZ相において1回転位置を検出し、その検出信号に同期してトラック1本おきにトラックジャンプを行い、1本おきに記録をしていく。また、図14(a)のような同心円トラックを有するディスクの場合も、零セクタあるいはスピンドルのFGのZ相において1回転位置を検出し、その検出信号に同期してトラック1本おきにトラックジャンプを行い、1本おきに記録をしていく。これを図15のブロック図を参照して説明すると、アドレス抽出回路524より、ジャンピングのタイミングをコントローラ518で生成し、トラックジャンプパルス生成部540で生成したジャンピングパルスを、スイッチ539、DA519、2ch駆動回路523を介して、トラッキング制御素子509へ出力し、トラック1本に記録した後、隣接トラックを1本飛び越し、再度記録を開始する動作を行う。図16(a)は、光ディスクに記録を行っている途中の平面図であり、図16(b)に、トラック1本おきに記録を行っているときのトラックの一部拡大図、ならびにTE波形およびジャンピング波形を示す。

5

10

15

20

25

またランド、グループ記録型ディスクのように、それぞれのトラックが独立した2スパイラル構造のトラックの場合は、まず一方のスパイラルトラックAをスパイラル走査によって記録を行う。次に、他方のスパイラルトラックBをスパイラル走査によって記録を行う。このように2本のトラックを別々に記録するようにすれば、未記録ディスクを記録していく際に、スパイラルトラックAの記録時は両側の隣接トラックは常に記録状態となり、次のスパイラルトラックBの記録時では両側の隣接トラックは常に記録状態となるので、ビームスポットの内側および外側の隣接トラックの反射率差がなくなり、トラッキング信号のオフセット変動を防止することができる。さらに再生する場合においても、同様に隣接トラックは同じ状態となるので、安定な記録、再生動作を実現できる。

さらに1本おきに記録することを利用し、例えば偶数番目のトラック (または 奇数番目のトラック) にオーディオやビデオ情報、奇数番目のトラック (または

偶数番目のトラック)にPC用のコードデータを記録するように構成すれば、ファイルやデータの管理が簡単になり、そのためのプログラム容量等を削減することができる。

(実施の形態8)

5

10

15

20

25

図17は、本発明の実施の形態5の光ディスクの概念を示す平面図である。実施の形態8は、多層構造を有する光ディスクの各層における最適なディスクレイアウトの一例を示す。図17に示すように、ディスク個体情報(層数、容量、トラックピッチ、ROM/RAMの種別などの書き換えおよび追記の必要のないコントロール情報)は、1層目のリードインエリア、ディスク表面の黒色のバーコード(以下BBCと称す)に記録されてもよいし、特定の一部の領域の記録膜を意図的に透明にし、その記録膜の下のアルミ膜をバースト的レーザではがすこと(以下BCAと称す)によって記録されてもよい。初期起動の際に、ディスク表面または最下層のL0層(光源からみて最も近い層)にフォーカスをかけ、ディスク個体情報を読み込み、記録/再生条件およびサーボ条件を確定する。その後、所定の起動処理を進めて記録/再生可能な状態に立ち上げる。また記録中に発見した欠陥部分のアドレスや、物理情報の配置パターンをL0層に配置する。

ディスク毎に特性が異なる記録学習のエリア、フォーカス位置の学習エリアは各層に設けられる。これにより、L0層以外の記録層において、リードインエリアおよび交替エリアを省くことができ、ディスクの総ユーザ容量をアップすることができる。

図18は、パーシャル2層ROMの構成の一例を示す図である。図18では、 光ビームの光源からみて2層目(奥側の層)をアルミ膜にエンボスピットで形成 した再生専用のROM層または反射率の高いライトワンス(R)層とし、1層目 を記録可能なRAM層とする。ゲームやアプリケーション元のソフトは2層目の ROM層やR層に記録して配布され、アップデート情報やユーザ情報は1層目の RAM層に記録される。2層目(奥側の層)をROM層にすることにより、1層

目のRAM層の反射率は高くなり、S/Nの確保が容易になる。またプリライトを行う場合についても、ディスクの製造または検査工程で管理された装置、ヘッドで記録するので、2層目をROM層とすることが信頼性面で好ましい。

ところで、多層ディスクの場合は、記録層の貼り合わせ精度に限界があり、1 層目と2層目でアドレス部やゾーン境界を正確に合わせることができない。これ を逆に利用して、著作権の保護や海賊版防止のためのシステムを実現することが できる。

5

10

15

20

25

図19は、著作権保護処理を説明するためのタイミングチャートである。図19において、L.0層とL1層のアドレス位置とアドレス情報信号とが示されている。図19に示すように、1層目(L0層)にフォーカス制御をかけて、PLL同期して得られる1層目(L0層)のアドレス部の位置を基準にして、層間クロストークで読み込める2層目(L1層)のアドレス部の位置下をリードクロックまたはタイマー等で計測し、その計測値をBCAに書き込む。

図20は、著作権保護処理を説明するためのフローチャートである。装置が起動すると、ディスク表面にフォーカスをONにする(ステップ1)。次に、ディスク表面のBBC(またはBCA)を読み込む(ステップ2)。装着されたディスクの著作権情報を判定し(ステップ3)、著作権によりコピーが防止される場合は、登録された保護情報である1層目(L0層)アドレス位置から2層目(L1層)アドレス位置まで登録情報(クロック情報または時間情報)を読み取る(ステップ4)。次いで、実際に1層目(L0層)にフォーカスおよびトラッキングをかけ(ステップ5)、1層目(L0層)の実アドレスが再生できるようになった段階で、2層目(L1層)のクロストークアドレスを認識してその位置のクロック差(または時間差)を計測する(ステップ6)。ステップ6での測定値がBBCから読みとった登録情報と比較し(ステップ7)、その比較結果が所定の範囲にある場合はそのコンテンツを再生可能とし(ステップ8)、そうでない場合は再生不適と判断して停止する(ステップ9)。

このように、たとえディスク基板からスタンパやカッティングが複製できたとしても、張り合わせ位置を数クロック単位で合わせ込むことは極めて困難であるか不可能であるので、BBC(またはBCA)を模倣したとしてもその登録情報と実際の測定情報とは異なり、コンテンツを再生することはできない。このようにして、容易に著作権の保護とその適性な再生を行うことができる。

以上、本発明の実施の形態において説明してきた光ディスクは、任意の数の層 を有する多層ディスクにおいても当然適用することができる。

産業上の利用可能性

5

15

10 本発明を用いると、ファイルの容量に依存せずに効率的な記録/再生をすることができ、さらに記録/再生時におけるデータのシームレス性とランダムアクセス性とを両立させることが可能となった。

さらに、情報の記録をトラック1本おきに行うことで、隣接トラックの記録/ 未記録状態による反射率差の影響を低減し、その結果安定なトラッキング制御を 実現し、信頼性の高い装置を提供することが可能となった。

さらに、ROM領域を光源から最も遠い層に配置することで、パーシャルROMディスクをより簡単に実現し、そしてROM領域とRAM領域とを高速に切り換えて記録および再生を行い、データの高速追記や裏録等を簡易に実現することが可能な高機能な装置を提供することが可能となった。

20 さらに、本発明の光ディスク、ならびにそれを記録/再生する方法および装置を用いれば、記録中にディスクの回転変動をうけにくく、さらにフォーカスジャンプの回数をできるだけ減らすことができるので、レンズとディスクを衝突の確率を低減することができる。さらに、本発明の光ディスク、ならびにそれを記録/再生する方法および装置は、多用途に対応可能であり、そして、容易に著作権の保護やアプリケーションの作成のできるディスクフォーマットを提供することができる。従って、将来想定される短波長のレーザを用いた大容量の記録再生装置に対応することが可能であり、その効果は極めて高い。

請求の範囲

1. 光ディスクに情報を記録/再生する方法であって、

前記光ディスクは基板に積層された第1~第n(nは2以上の整数)の記録層を有し、前記第1~第nの記録層のそれぞれは前記光ディスクの半径方向に第1~第m(mは2以上の整数)のデータゾーン群に区画されたデータ領域を有し、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは少なくとも1つのデータゾーンを含み、

- (a) 第1の記録層の第jのデータゾーン群から第nの記録層の第jのデータ ゾーン群まで情報を記録/再生するステップと、
- (b) j=1, 2, ・・・,mについて、ステップ(a) を繰り返すステップ と を包含する、方法。
- 2. 前記nは2であり、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは単一のデータゾーンを含み、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一である、請求項1に記載の方法。

20

25

5

10

3. 前記nは2であり、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは単一のデータゾーンを含み、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが反対である、請求項1に記載の方法。

4. 前記nは3であり、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは単一のデータゾーンを含み、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向、前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向、および前記第3の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向が同一である、請求項1に記載の方法。

5

10

15

- 5. 前記nは3であり、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは単一のデータゾーンを含み、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第3の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一であり、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが反対である、請求項1に記載の方法。
- 6. 前記 n は 4 であり、前記第 1 ~第mのデータゾーン群のそれぞれは単一のデータゾーンを含み、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第 1 の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第 3 の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一であり、前記第 2 の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第 4 の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一であり、前記第 1 の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第 2 の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第 2 の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが反対である、請求項 1 に記載の方法。

7. 前記nは2であり、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一である、請求項1に記載の方法。

5

8. 前記nは2であり、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが反対である、請求項1に記載の方法。

10

9. 前記nは2であり、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは単一のデータゾーンを含み、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが同一であり、前記第2の記録層と前記基板との距離は前記第1の記録層と前記基板との距離よりも大きい、請求項1に記載の方法。

20

25

15

10.前記nは2であり、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは単一のデータゾーンを含み、前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、前記第1の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向と前記第2の記録層の前記データゾーンにおいて物理アドレスが増加する方向とが反対であり、前記第2の記録層と前記基板との距離は前記第1の記録層と前記基板との距離よりも大きい、請求項1に記載の方法。

11. 前記光ディスクの表面には制御情報が記録されており、前記方法は、前記制御情報を読み込むステップをさらに包含し、前記ステップ(a)において、前記制御情報に基づいて前記情報が記録/再生される、請求項1に記載の方法。

5 12. 光ディスクに情報を記録/再生する装置であって、

10

15

20

25

前記光ディスクは基板に積層された第1~第n(nは2以上の整数)の記録層を有し、前記第1~第nの記録層のそれぞれは前記光ディスクの半径方向に第1~第m(mは2以上の整数)のデータゾーン群に区画されたデータ領域を有し、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは少なくとも1つのデータゾーンを含み、

前記光ディスクによって反射された光ビームを受け取る受光手段と、

前記光ビームの焦点の位置を前記光ディスクの前記第1~第nの記録層の積層 方向に移動させる移動手段と、

前記受光手段の出力に応じて前記移動手段を制御することにより、前記光ビームの焦点と前記第1~第nの記録層のうち選択された1つの記録層との距離が所定の誤差範囲内となるようにフォーカス制御を実行する制御手段とを備え、

前記制御手段は、前記フォーカス制御を解除して、前記選択された1つの記録層の第j(j=1, 2, ···, m)のデータゾーン群から前記選択された1つの記録層に隣接する記録層の第jのデータゾーン群に前記光ビームの焦点をジャンプさせるように前記移動手段を制御する、装置。

13. 前記制御手段は、前記光ビームの焦点と前記第1~第nの記録層のうち所定の記録層における所定の領域との距離が所定の誤差範囲内となるように前記移動手段を制御し、次いで前記光ビームの焦点を前記第1~第nの記録層のうち任意の記録層の任意のデータゾーン群に前記光ビームの焦点をジャンプさせるよう

に前記移動手段を制御する、請求項12に記載の装置。

5

15

20

- 14. 前記制御手段は、前記光ピームの焦点と前記第1~第nの記録層のうち選択された1つの記録層の第jのデータゾーン群との距離が所定の誤差範囲内となるように前記移動手段を制御し、次いで前記光ピームの焦点を前記第1~第nの記録層のうち選択された1つの記録層に隣接する記録層の第jのデータゾーン群に前記光ピームの焦点をジャンプさせるように前記移動手段を制御する、請求項12に記載の装置。
- 10 15. 前記制御手段は、前記受光手段からの出力に応じて前記光ビームの焦点の 位置を補正するように前記移動手段を制御する、請求項12に記載の装置。
 - 16. 前記第1~第nの記録層のうち1つの記録層は、前記光ディスクの表面から常に所定の距離にある、請求項12に記載の装置。
 - 17. 前記第1~第nの記録層のうち前記基板から最も遠い記録層の表面にはフォーカス引き込みゾーンが設けられており、前記制御手段は、前記光ビームの焦点と前記フォーカス引き込みゾーンとの距離が所定の誤差範囲内となるように前記移動手段を制御し、前記フォーカス引き込みゾーンにおいて前記光ビームの焦点が最適化されるための学習を実行する、請求項12に記載の装置。
 - 18. 前記第1~第nの記録層のうち選択された1つの記録層は前記基板から最も遠い記録層である、請求項12に記載の装置。
- 25 19. 前記光ディスクはスパイラル状または同心円状のトラックを含んでおり、 前記制御手段は、前記光ピームの焦点を前記光ディスクのトラック1周おきま

たは1本おきにスキップさせるように前記移動手段を制御する、請求項12に記載の装置。

- 20. 前記トラックには、AV情報およびPC用のコード情報が1周おきまたは 1本おきに互いに交互になるように記録されている、請求項19に記載の装置。
 - 21. 前記所定の記録層は前記基板から最も遠い記録層であり、前記所定の領域は前記光ディスクの制御情報が格納されている制御情報ゾーンである、請求項13に記載の装置。

22. 前記制御情報は、著作権情報および登録情報を含む、請求項21に記載の装置。

23. 前記データゾーンには物理アドレスが所定の方向に沿って増加するように割り当てられており、

前記制御手段は、前記第1~第nの記録層の間において対応する前記物理アドレスの位置誤差を計測し、前記位置誤差に基づいて前記光ディスクの制御情報に新たな制御情報を追記するように前記制御手段を制御する、請求項22に記載の装置。

20

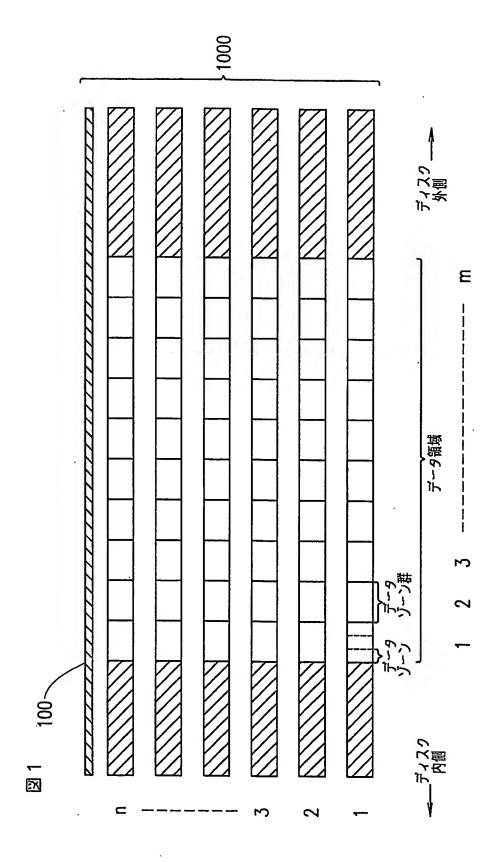
25

5

10

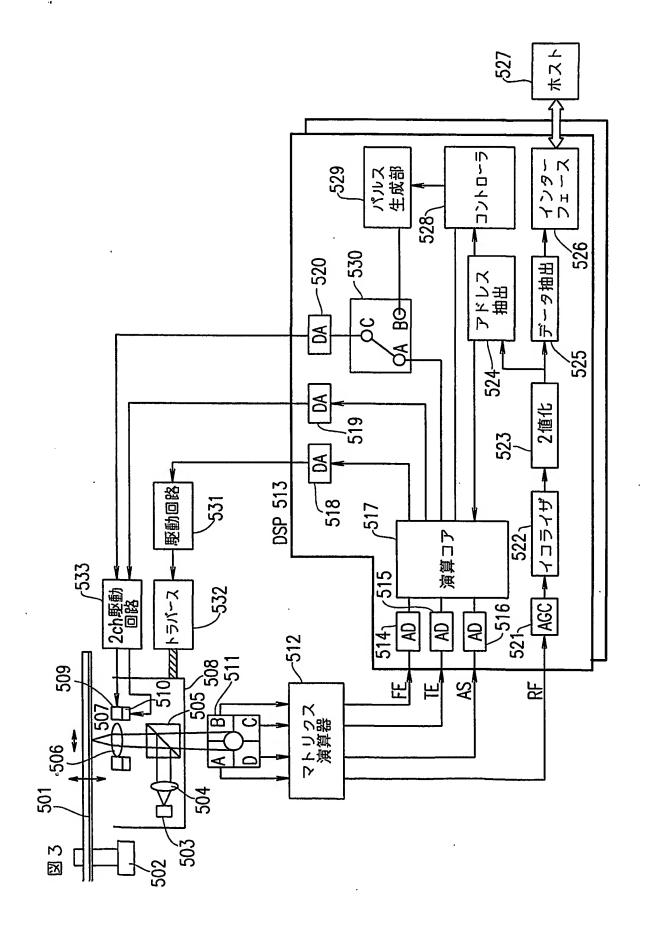
15

24. 基板と、前記基板に積層された第1~第n(nは2以上の整数)の記録層とを備えた光ディスクであって、前記第1~第nの記録層のそれぞれは前記光ディスクの半径方向に第1~第m(mは2以上の整数)のデータゾーン群に区画されたデータ領域を有し、前記第1~第mのデータゾーン群のそれぞれは少なくとも1つのデータゾーンを含み、前記光ディスクの表面には制御情報が記録されている、光ディスク。



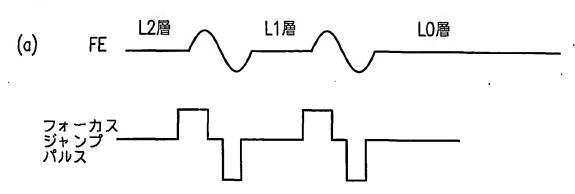
		•									
•	基板 4	[1屠5 抽業 日	校有借 / [0]	朱護層 8			基板 4	11層5	接箸曆7	10層6	来 関 図
		<u></u>	13-K 791 91	1				ŋ∽ƙ 79ħ 92		7-1 757 91	
	>7754IJ7-125	交替情報 IJ7 82	交替情報 IJ7 81	->2756IU7 124-				交替情報 IJJ 82		交替情報 エリア 81	
		交替 エリア 72	交替 エリア 71	<u>ξ</u> ίζί—>				交替 IJJ 72		交替 エリア 71	
		209	109	\				209 S E		S 000	
		208	108	Letter				208 209 S E S E		7 08 E S E	
		207	107					206 207 S E S E		S = 0.	
	23—	5 206	2 106	122—				206 2 206 2 S E		S	
	F-9117 123-	4 205	4 105					4 205 E S E		S S	
,	- <u>7</u> -9	3 204	3 104	- <u>j</u> -9				203 204 S E S E		03	
		202 203	102 103					202 20 S E S	4	05 S	
		201 20	101					201 20 S E S	سارا	S	
- 6	, i								ТΓ	S	17.4
		7 交替 エリア 62	3 交替 エリア · 61					交替 IJJ 62	1 L	文献 1.1.7 61	フォーカスジャンプ シーク 動作
		交替情報 IU7 52	交替情報 IU7 51	- 120 - Tu				交替情報 エリア 52	_	交替情報 エリア 51	**
	7. 12	デスト エリア 42	テスト エリア 41	システムエリア				77.1 197 42		元 1リア 41	j
	システムエリア 121	#+97 1117 32	#+"7 117 31			_		#+97 1197 32		キャップ エリア 31	新布
		リードイン エリア 22	19-K42		<u>/</u>			リードイン エリア 22		リードイン エリア 21	リード 動作 ライト 動作
		バーコード リードイン エリア エリア 12 22	バーコードリードイン エリア /エリア 11 / 21	<u></u>				3λ 5 δ 197 12		システム リードイン エリア エリア 11 21	1
1173						クランプ エリア 3			† † 		
ホール2						センターホール2				 	1
D) ب¥ ہ	1) ク/	20	b) t)				ı	
_				,,	/ 1 /	- Desired					

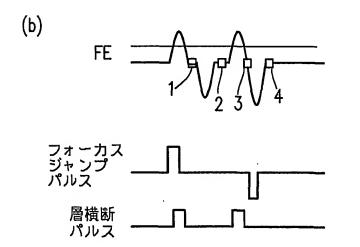
2/20 😩



基板 4	12層5	11層5 按等層7	10層6	0 配 数		基板 4	[2層5	11曆5	接者層 / L0層 6 保護層 8
	J−k 775 93	リード アウト 92	J−k 791 91	1			у−к 79ћ 93	y−k 791 92	13-k 79 k 91
37=64 TUP 195	交替情報 IJ7 83	交替情報 エリア 82	交替情報 エリア 81	-システムエリア 124 フ			交替情報 IJJ7 83	交替情報 エリア 82	交替情報 IJJ7 81
	交替 1リア 73	交替 72	交替 717	<u>←</u> シスラ +ソプ			交替 エリア 73	交替 エリア 72	交替 エリア 71
	309	209	109	 	ラーク動作		309 S E	S 72	S 109
	308	208	108	1			308 S E	S	S FF S
	307	207	107				307 S E	S F	S 101
S	306	206	106		i		306 S E	99. L	105 106 107 ES
-00½ 411±6~	305	204 205 20	105	データエリア 100ド 動作	. քու		305 S E	S	S
⊢ • • • • • • • • • • • • • • • • • • •				デー91	ライ動作		304 S E	S	S
	8	70	103		٠ ا <u>ل</u> ا		303 S E	S	S
	302	202	102				302 S E	S	01 102 F S F
	301	201	101	1	•		301 S E	S	S
	52万4	197	交 エリフ 61				交替 IU7 63	交替 1.9.7 62	交替 IU7 61
	交替情報 エリア 53	交替情報 IJJ7 52	交替情報 エリア 51	J7 120 −			交替情報 IJJ7 53	交替情報 IJJ7 52	交替情報 エリア 51
(6) . <u>4</u>	77. E	テスト エリア 42	デスト エリア 41	システムエリア			テスト エリア 43	771 197 42	テスト エリア 41
(9) - (1) - (1) - (2) - (2) - (3) -	######################################	#+ "7 IJ7 32	ギャップ エリア 31	107			ギャップ エリア 33	#+97 IJ7 32	##97 IU7 31
	19-842 197 23	19-K45 1197 22	リードイン 在リオ / 21				17-17 1117 23	リードイン エリア 22	リードイン ギャップ エリア エリア 21 31
図 4 センターホール 2 クランブエリア 3 (a)	117 117 117 13 13	パーコード リードイン エリア 12 22	バーコードリードイン エリア /エリプ 11 / 21				ን <i>አ</i> ቻል ፲፱፻ 13	3λ 5 Α 197 12	ንአቻል ፲ሀア 11
11/2 25					1.2				
- 半- 6 - 一 /				9	(b) t23-4-1/2	ሥ 	•— <u>-</u>		
+ t2 - i			i		(4 (İ			i
図 (a)				4/20	9				

図5

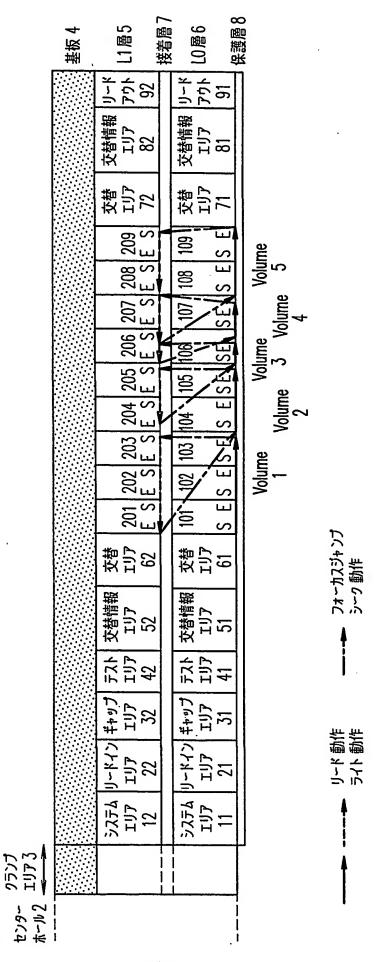




r	基板 4	[1層5		恢有眉 /		0層07	四無四	と 対 語 20		
-		J−k 70h			1J-K					
		交替情報 エリア	82		交替情報	IJJ	81			
		交替 IJ7	72		交锋	IJJ	71			
		209	SE	7)	_	SE			
		208	S	1	, 80		, SE			
		207	U	1	//0	_	SE			
		206	SESESESESESESESESE	1	106/1	_	SE			
		205	SE		105,	_	SE			
į		204	S	1	1,40	_	SE			
		203	SE		103/1	_	SE			
		202	SE	7	105,	<u> </u>	SE			
		201	S	7	101	_	SE			
		交替 1.リア			交替	IJZ	61		カスジャンこ	シーク 動作
		交替情報 エリア	52		交替情報	IJJ	51		74.	3-9
		72h 197	42		元子	IIJ	41		İ	
		キャップ エリア	32		ギャップ	IUT	31		聖	乖
		1)-K45 IJ7	22		リードイン	IUZ	21		J~K	ライ動作
		システム リードイン ギャップ ラ エリア エリア エリア コ	12		シ ステム	IUZ	11 21 31		4	i
] 					
8	 							i 	•	

基板4		(大) (大) (大) (大) (大) (大) (大) (大) (大) (大)	_	基板 4	[1層5	接着層 / 10 層 6	大磯 信 0
10-K	92 17-1 175 H				リード アウト 92	<u> </u>	
- システムエリア 125 - 交替 交替情報 リ エリア エリア ア	82 交替情報 エリア 81	-システムエリア 124			交替情報 IJ7 82	交替情報 エリア 81	
交替工リア					交替 エリア 72	交替 エリア 71	
209	109	A			209 <u>E</u> S	VIOS S E	
208	108				208 E S		
207	107				207 E S	SIE	
3.206	105 106				206 207 E S E S	100 107 108 S	
3 204 205 2	105	データエリア 122.			205 E S	105 S E	
-91J	104	16-,			204 E S	SIE	
8	103				202 203 204 205 E S E S E S E S	103 S E	
202	102					11 \102 E S\E	
201	101				201 <u>E</u> S	SE	1
文献 11.0.7		A			交替 11J7 62	交替 エリア 61	フォーカスジャンプ シーク 動作
交替情報工リア	52 交替情報 エリア 51	J7 120—			交替情報 エリア 52	交替情報 エリア 51	74-
77. 121 77. TUT		システムエリア 120			77h 1197 42	テスト エリア 41	
- システムエリア 121	32 ###7 IIJ7 31				#+97 IU7 32	キャップ エリア 31	希索
	22 J-K-17 Z1 Z1				リードイン エリア 22	システム リードイン エリア エリア 11 21	リード動作ライト動作
/-1-K 11J7	12 22 	102			システム リードイン エリア エリア 12 22	システム エリア 11	A
1973	1		りランプ エリア 3				_ i
747			79~ -162				1
(a) ホール2 ホール2		7/20	(b) \$29~ \$\pi \nu_12	1		i	

7/20



<u>図</u>

	基板 4	[2曆5	[1曆5	接有磨 / [0曆6	保護層8			基板 4	12層5	11層5	接着層 7	10層6	不误値の
		17-K 775 93	J−K 791 92	y−k 701	111				y−k 75k 93	y-k 791 92		^J −ዩ <u>ን</u> ታኑ 91]
	>754117-125	交替情報 IJJ7 83	<u> 交替情報</u> エリア 82	文替情報 IJ7 81	->7754IU7 124				交替情報 エリア 83	交替情報 IJ7 82		交替情報 エリア 81	
	77	交替 73	交替 7277	交替 エリア	- <u>-</u> X	1	4) J		交替 7.1.7.7	交替 11J7		交替 エリア 71	
		309	500	109		7 -	フォーカムシャンフ シーク 動作		309 S E	E 200	F	109 S E	
		308	208	108		ı	* 7		308 S E	E S	F	108 S E	
		307	207	107			1		307 S E	207 E S		107 S E	
	00	306	206	106			l		306 S E	206 E S		101 102 103 104 105 106 107 108 109 SEISEISEISEISE	
	9IU7 300-	305	204 205		データエリア 100	J	ա ա		305 S E	205 E S		105 S E	
	<u></u>	304		104		3	リード 動作 ライト 動作		304 S E	204 E S		104 S E	
		303	2	100		:	デビ		303 S E	203 E S		103 S E	
		302	202	102					302 S E	202 E S		102 S E	
	V	301	201	ē			i		301 S E	201 E S		101 S E	ļ
		交替 1.0.7 63	交 1.U.7 62	拉拉 107.2	5				拉 [1] 63	交替 1.J.7 62		交替 11J7 61	
		交替情報 エリア 53	交替情報 エリア 52	交替情報 エリア	11				交替情報 エリア 53	交替情報 IJJ7 52		交替情報 エリア 51	
	17: 121	774 1197 43	テスト エリア 42	77. 11.77	->754117				テスト エリア 43	777 197		77h 197 41	
	->75AIU7 121	#+#7 IIJ7 33	#+97 IJ7 32	#197 TUT		- 107			#+"7 IIJ7 33	#+ 97 IJF		#+97 1197 31	
23		バーコード リードイン エリア エリア 13 23	バーコード リードイン エリア エリア 12 22	117 (197)					リードイン ギャップ エリア エリア 23 33	19-K42 1197 22		システム リードイン ギャップ エリア エリア エリア 11 21 31	
シブエリア		13 13 13	パーコード エリア 12	パーコード エリア		73	J .		システム エリア 13	3254 197 12		3254 197 11	
11.2 25						クランブエリア 3	11.2					-	-
19-年-	4					2	19ーホー	!					
図9 センターホール2 クランプエリア3	(D)				9	/20	(b) t>9-4-1/2	ı				ı	

基板 4	[3層5]	12層5	[1曆5 接着曆7	10層6
	リード アウト 94	y−k 775 93	9− k 79 k 92	յ∽ 75Ւ 91
	交替情報 エリア 84	交替情報 エリア 83	交替情報 エリア 82	交替情報 エリア 81
	交替 エリア 74	交替 エリフ 73	交替 エリア 72	交替 エリア 71
	409 E S	S S S	209 E S	109 S E
	408 E S	S CO	208 209 ES ES	108 SE
	407 E S	307 307	207 E S	107 S.E
	401 402 403 404 405 406 407 E S E S E S E S E S E S	3 GE	206 E S	101 102 103 104 105 106 107 108 109 SE SE SE SE SE SE SE SE
	405 E S	305 E	205 E S	105 S.E.
	404 E S	- NO 60	204 E S	104 S.E
	403 E S	(A)	E S = 1	103 Y
	402 E S	100 GO	E S = 20	102 T
	401 E S	S GO	E S	101 S.E.
	交替 エリア 64	交替 エリア 63	交替 エリア 62	交替 エリア 61
	交替情報 エリア 54	交替情報 1197 53	交替情報 11J7 52	交替情報 エリア 51
	77.F 1.07 44	77. 117 43	774 197 42	ቻスト エリア 41
	#+"7 11/7 34	ギャップ エリア 33	#+97 11J7 32	ギャップ エリア 31
	リードイン エリア 24	11-11-12 11-13-13	リードイン エリア 22	リードイン エリア 21
	システム リードイン ギャップ エリア エリア エリア 14 24 34	システム リードイン ギャップ エリア エリア エリア 13 23 33	システム リードイン ギャップ エリア エリア エリア 12 22 32	システム リードイン ギャップ エリア エリア エリア 11 21 31
	·			

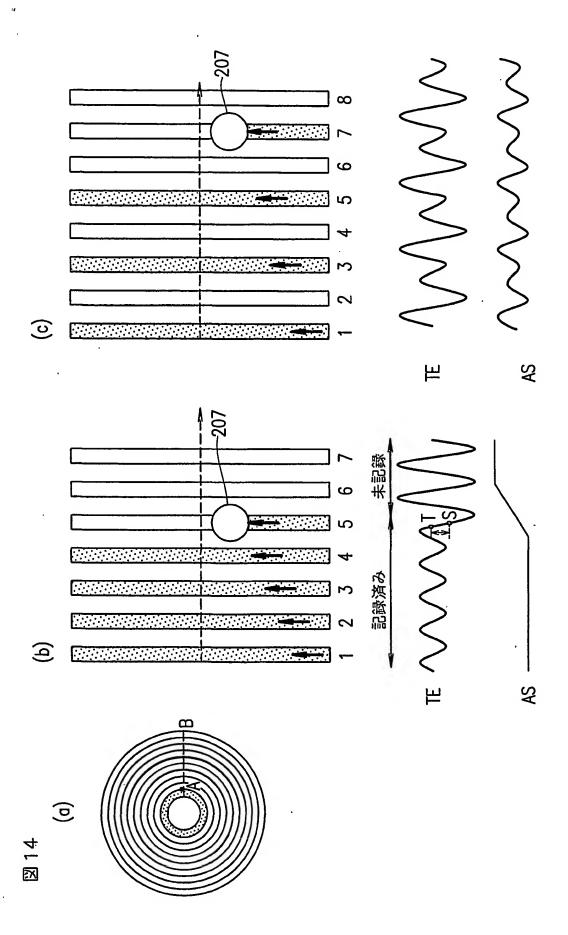
M

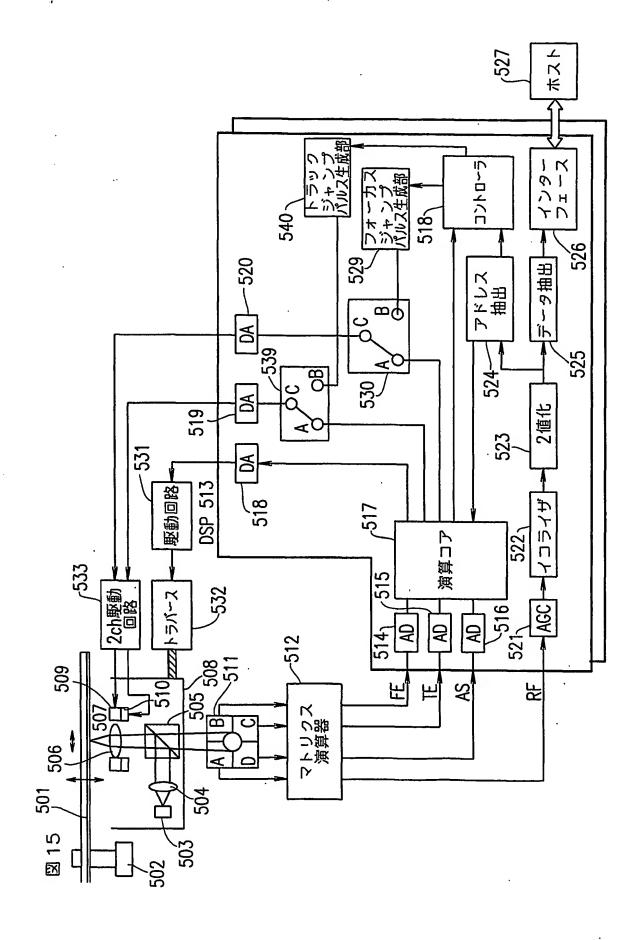
李板 4	交替交替情報リード209エリアアウト5E728292	106/ 107/ 108/ 109/ 文替 文替情報 リード 接着層 エリア アウト LO LO ES 左S 左S 左S 左S 左S 左S 左S	
	交替	交替 100/ 1102/ 1103/ 1104/ 1105/ 11 61 / たら/ たら/ たら/ たら/ たら/	フォーカスジャンプ シーの 動作
	システム リードイン ギャップ テスト 交替情報 エリア エリア エリア エリア 12 22 32 42 52	システム リードイン ギャップ テスト 交替情報 エリア エリア エリア コリア コリア 11 21 31 41 51	リード 動作 フォーブ

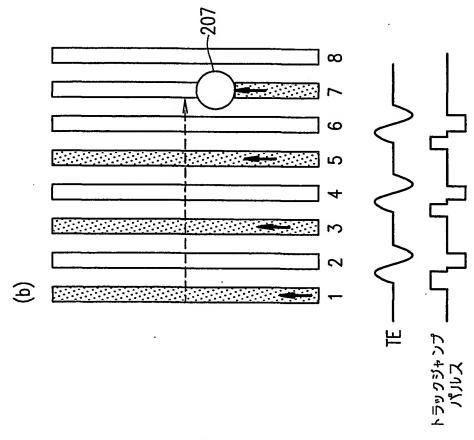
11/20

	基板 4	11層5 	10層6	0 里	基板 4	11層5 ^体 等層 7	18年18月 10月86 12年8月) B/X
	##	y~k 79k L 92 ∺	T	S	₩	y~k 79h L 92	7-K 775 L	z] .
	> 7,5 LIUP 125	交替情報 1. エリア 782	交替情報 リード エリア アウト 81 91	- →システムエリア 124-		交替情報 [1] T [1] S	交替情報 [1 エリア 5	
·	>75	交替 IJ7 72	交替 エリア 71	₹\.\(->		交替 エリア 72	交替 エリア 71	* \\\
	Å	509	フォーカス 108 引き込み ゾーン152	,		209 S E		フォーカス引き込み ゾーン152
		208	108	\		202 203 204 205 206 207 208 ES ES ES ES	<u></u>	
		207	107			207 S E	106/ VO7	
	-7-9117 123-	206	106	122-		206 S E	105/106/ E) /S E	
	17.1	1 205	105	データエリア 122		205 S E	04/10 SESE	
	<u>7</u> -91	3 204	3 104	<u> </u>		3 204 E S E		
		50	2 103			2 20 E S	2 E S P	
		202	7 3 102 51	₩		E S	7 4 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	
		201	フォーカス 引き込み ゾーン 151			201 S	フォーカス / 103 引き込み 102 ゾーン 151 S E S B	
		交替 エリフ 62	交替 エリア 61	1		交替 エリア 62	交替 エリア 61	フォーカスジャンプ シーク 動作
	システムエリア 121	交替情報 エリア 52	交替情報 エリア 51			交替情報 IJ7 52	交替情報 エリア 51	74-7
	7 121	774 117 42	77k 197 41	7 120		774 197 42	774 177 41	j
	λξΔI)	#+"7 IJ7 32	#+"7 IJ7 31	システムエリア 120		#+ "7 IJ7 32	#+ "7 IJ7 31	华 **
		バーコード リードイン ギャップ エリア エリア エリア 12 22 32	バーコード リードイン エリア エリア 11 21			リードイン ギャップ エリア エリア 22 32	リードイン エリア 21	リード 動作 ライト 動作
		12 12	1197 1197			ንአቻል ፲ ^ሀ ን 12	ኃ <i>λ</i> テል ፲ ፲ ፲ ፲	4
2 (a) クランプ エリア3				(b) 9577 11973				•
(1)		<u>:</u>		,	!	<u>:</u>	1	
区 1 センター ホール2				12/20 分点	1			

•	基板 4	11層5 抽業層7	1346	発 開 関 の の の の の の の の の の の の の の の の の の	基板 4	[1層5	接有層 / [0] [1] [1] [1] [1] [1] [1] [1] [1] [1] [1	0 周/ 距 0
		y~k 79k l	y~k 79k 91		## ₹ 1	y~k 79k L 92	y-k 791 L 91 &]
		交替情報 IU7 82	交替情報 IJ7 81	«—ንአቻል፲ሀ ア 12 4		交替情報 エリア 82	交替情報 エリア 81	F6
		交替 IU7 72	交替 エリア 71			交替 エリア 72	交替 エリア 71	フォ ^ー カス引き込み ゾーン 152
		509	フォーカス 108 引き込み ゾーン152			209 S E		カーカン リン・ソ1
		208	108			202 203 204 205 206 207 208 ES ES ES ES ES	108 E S	
		207	107			207 S E	6 107 108 ES ES ES	
	3	206	106	, 122-		206 S E	12 7	
		205	105	デ-91UP 122		205 S E	104/ \105 \ESES	
	I6-,	204	104			204 S E	3 /ES	
		203	103			203 S E	102/103 ESES	
		202	102	V		202 S E	102/ F S	
		201	フォーカス 引き込み ゾーン 151			201 S E	フォーカス 引き込み ゾーン [5]	7
	, A	立立 2017 62	及 11.17 61	4		1577年	交替 11J7 61	フォーカスジャンプ シーク 動作
		交替情報 エリア 52	交替情報 エリア 51			交替情報 エリア 52	交替情報 エリア 51	74-7
	17 121	77h 1197 42	7.7.4 1.1.7 41	120		774 197 42	77h 197 41	i
	->ステムエリア 121	#497 III	#4"J 11J7 31	システムエリア		#497 IJ7 32	キャップ エリア 31	幸幸
		13-K-45 13-13-7 22	リードイン エリア 21			リードインエリア 22	システム リードイン ギャップ エリア エリア エリア 11 21 31	リード動作ライト動作
		バーコード リードイン ギャップ エリア エリア エリア 12 22 32	バーコード リードイン ギャップ エリア エリア エリア 11 21 31			システム リードイン ギャップ エリア エリア エリア 12. 22 32	ንአቻል ፲ሀア 11	A
3 (d) 9ランプ エリア 3) 	(b) 2577 11973				†
図 13 (d) 229- 2527 1リア3		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		13/20 (2)				ı







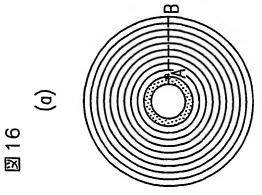
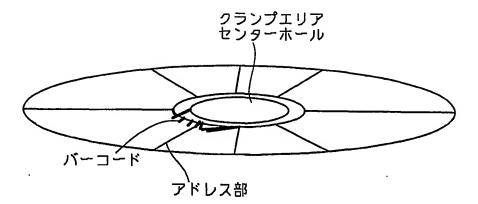
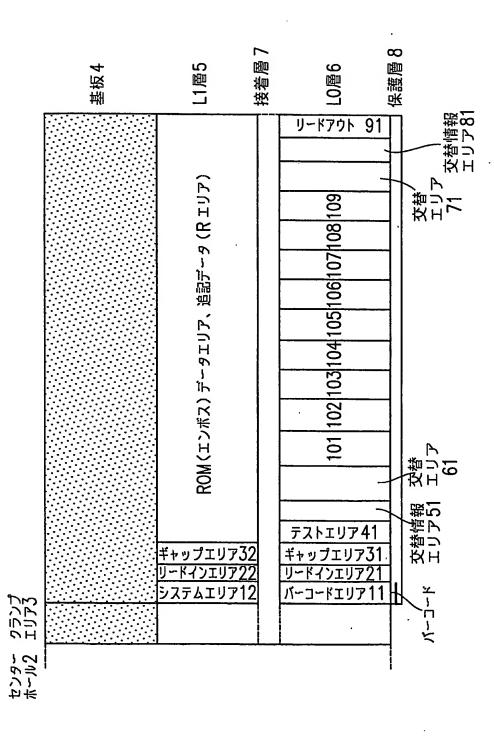


図 17





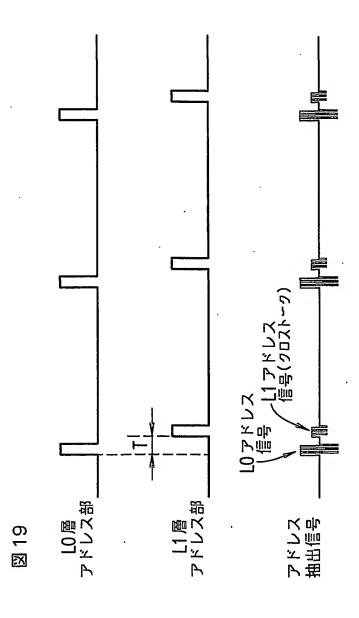
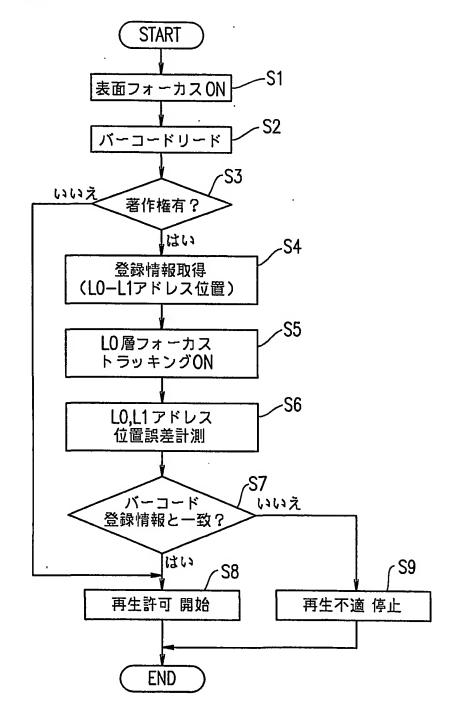


図 20



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No. PCT/JP02/03406

4 4		PCT/JI	202/03406
	SIFICATION OF SUBJECT MATTER		
Int.	Cl ⁷ G11B7/0045, G11B7/085, G13	LB20/10, G11B20/12	
į			
According (to International Patent Classification (IPC) or to both n	ational classification and IPC	
B. FIELD	S SEARCHED		
	ocumentation searched (classification system followed		
Int.	$C1^7$ G11B7/00-7/013, 7/09-7/10,	7/24, 7/28-7/30,	
	G11B20/10-20/12		
Documenta	tion searched other than minimum documentation to th	e extent that such documents are included	in the fields searched
Jits	uvo Shinan Koho 1922–1996	Jitsuyo Shinan Toroku Koh	
Koka:	i Jitsuyo Shinan Koho 1971-2002	Toroku Jitsuyo Shinan Koh	o 1994–2002
Electronic d	lata base consulted during the international search (nam	ne of data base and, where practicable, sea	rch terms used)
	(p-11-2-01-1, b-11	
C. DOCU	MENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where ap	propriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Х	WO 01/13359 A (Sony Corp.),		1,2,4,7,
	22 February, 2001 (22.02.01)		9,11-16,18,
Y	page 20, line 21 to page 24, (Family: none)	line 18; Fig. 6	21,24,25
<u> </u>	(ramily: none)		3,5,6,8, 10,17,19,20,
			22
Х	US 5729525 A (Matsushita Ele	ectric Industrial Co.,	1,2,4,7,
	Ltd.),		9,11-16,18,
Y	17 May, 1998 (17.05.98), Figs. 1 to 10		21,24,25 3,5,6,8,
•	& JP 9-69264 A		10,17,19,20,
			22
Y	JP 9-138950 A (Pioneer Elect	ronic Corp.),	3,5,6,8,
	27 May, 1997 (27.05.97),		10 .
	Par. Nos. [0014] to [0021] (Family: none)		
	(ramily: none)		
لبا	er documents are listed in the continuation of Box C.	See patent family annex.	
* Specia "A" docum	l categories of cited documents: ent defining the general state of the art which is not	"I" later document published after the inte priority date and not in conflict with t	
conside	ered to be of particular relevance document but published on or after the international filing	understand the principle or theory und "X" document of particular relevance: the	
date	document out phonished on or after the international filing	"X" document of particular relevance; the considered novel or cannot be considered.	
	ent which may throw doubts on priority claim(s) or which is be establish the publication date of another citation or other	step when the document is taken alone document of particular relevance; the	
special	reason (as specified)	considered to involve an inventive ste	p when the document is
"O" docum means	ent referring to an oral disclosure, use, exhibition or other	combined with one or more other sucl combination being obvious to a person	
"P" docum	ent published prior to the international filing date but later e priority date claimed	"&" document member of the same patent	
	actual completion of the international search	Date of mailing of the international sear	ch report
	pril, 2002 (22.04.02)	21 May, 2002 (21.05	
Name and m	nailing address of the ISA/	Authorized officer	
	nese Patent Office		
Facsimile N	· 0	Telephone No.	
i rα∞iniπe [/	♥.	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No. PCT/JP02/03406

Box I Observations where certain claims were found unsearchable (Continuation of item 1 of first sheet)
This international search report has not been established in respect of certain claims under Article 17(2)(a) for the following reasons:
1. Claims Nos.:
because they relate to subject matter not required to be searched by this Authority, namely:
2. X Claims Nos.: 23
because they relate to parts of the international application that do not comply with the prescribed requirements to such an extent that no meaningful international search can be carried out, specifically:
The invention is not clearly defined because "new control information"
written in accordance with a "position error" is not described specifically.
3. Claims Nos.:
because they are dependent claims and are not drafted in accordance with the second and third sentences of Rule 6.4(a).
Box II Observations where unity of invention is lacking (Continuation of item 2 of first sheet)
This International Searching Authority found multiple inventions in this international application, as follows:
·
,
·
1. As all required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers all searchable
claims.
Ciainis.
2. As all searchable claims could be searched without effort justifying an additional fee, this Authority did not invite payment
of any additional fee.
3. 4.ly 44-11-12-1-13-1-13-1-13-1-13-1-13-1-13-1
3. As only some of the required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers
only those claims for which fees were paid, specifically claims Nos.:
A C No residual additional areas for sure of the state of
4. No required additional search fees were timely paid by the applicant. Consequently, this international search report is
restricted to the invention first mentioned in the claims; it is covered by claims Nos.:
·
·
Remark on Protest The additional search fees were accompanied by the applicant's protest.
No protest accompanied the payment of additional search fees.

国際調查報告 国際出願番号 PCT/JP02/03406 発明の属する分野の分類(国際特許分類(IPC)) Int. Cl⁷ G11B7/0045, G11B7/085, G11B20/10, G11B20/12 調査を行った分野 調査を行った最小限資料(国際特許分類(IPC)) Int. C1 G11B7/00-7/013, 7/09-7/10, 7/24, 7/28-7/30G11B20/10-20/12最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの 日本国実用新案公報 1922-1996年 日本国公開実用新案公報 1971-2002年 日本国実用新案登録公報 1996-2002年 日本国登録実用新案公報 1994-2002年 国際調査で使用した電子データベース(データベースの名称、調査に使用した用語) 関連すると認められる文献 引用文献の 関連する カテゴリー* 引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示 請求の範囲の番号 WO 01/13359 A (ソニー株式会社) X 1, 2, 4, 7, 9, 2001.02.22, 第20頁第21行-第24頁第18行, 11-16, 18, 21, 第6図(ファミリーなし) 24, 25 Y 3, 5, 6, 8, 10, 17, 19, 20, 22 □ パテントファミリーに関する別紙を参照。 |x| C欄の続きにも文献が列挙されている。 * 引用文献のカテゴリー の日の後に公表された文献 「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示す 「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって 出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論 「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日 の理解のために引用するもの 「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明 以後に公表されたもの 「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行 の新規性又は進歩性がないと考えられるもの 日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する 「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以 文献(理由を付す) 上の文献との、当業者にとって自明である組合せに 「O」ロ頭による開示、使用、展示等に言及する文献 よって進歩性がないと考えられるもの 「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願 「&」同一パテントファミリー文献 国際調査を完了した日 国際調査報告の発送日 21.05.02 22.04.02

国際調査を完了した日 22.04.02 国際調査報告の発送日 21.05.02 国際調査機関の名称及びあて先 特許庁審査官(権限のある職員) 5D 9378 国際 哲生 第便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号 電話番号 03-3581-1101 内線 3550

C (続き).		
引用文献の カテゴリー*		関連する 請求の範囲の番号
X	US 5729525 A (Matsushita Electric Industrial Co Ltd) 1998. 05. 17, 第1-10図 &JP 9-69264 A	1, 2, 4, 7, 9, 11–16, 18, 21, 24, 25
Y		3, 5, 6, 8, 10, 17, 19, 20, 22
Y	JP 9-138950 A (パイオニア株式会社) 1997.5.27,段落【0014】-【0021】 (ファミリーなし)	3, 5, 6, 8, 10
Y	JP 2000-353319 A (松下電器産業株式会社) 2000.12.19,段落【0067】-【0070】(ファミ リーなし)	17
Y	JP 7-110956 A (株式会社日立製作所) 1995.4.25,段落【0032】-【0038】(ファミリーなし)	19, 20
Y	JP 3173607 B1 (松下電器産業株式会社) 2001.03.30,段落【0021】 (ファミリーなし)	. 22
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
-		,

	請求の範囲の一部の調査ができないときの意見(第1ページの2の続き)
法第83 成しなか	等3項(PCT17条(2)(a))の規定により、この国際調査報告は次の理由により請求の範囲の一部について作
1.	請求の範囲は、この国際調査機関が調査をすることを要しない対象に係るものである。
	つまり、
	·
2. x	請求の範囲23は、有意義な国際調査をすることができる程度まで所定の要件を満たしてい
	ない国際出願の部分に係るものである。つまり、
	「位置誤差」に基づいて追記される「新たな制御情報」の具体的な情報内容が明細書 に記載されていないため、発明が著しく不明確である。
•	に山東でもして、なくでの、元のかってしていりがにてめる。
з. П	請求の範囲 は、従属請求の範囲であってPCT規則6.4(a)の第2文及び第3文の規定に
	従って記載されていない。
第Ⅱ欄	発明の単一性が欠如しているときの意見(第1ページの3の続き)
	D. A. W. D. D. A. C.
次に立	だべるようにこの国際出願に二以上の発明があるとこの国際調査機関は認めた。
·	
1. □	出願人が必要な追加調査手数料をすべて期間内に納付したので、この国際調査報告は、すべての調査可能な請求
	の範囲について作成した。
	追加調査手数料を要求するまでもなく、すべての調査可能な請求の範囲について調査することができたので、追
2.	垣加嗣査手数料を要求するまでもなく、すべての調査可能な請求の配出について調査することができたので、追 加調査手数料の納付を求めなかった。
_	
3. 📙	出願人が必要な追加調査手数料を一部のみしか期間内に納付しなかったので、この国際調査報告は、手数料の納
	付のあった次の請求の範囲のみについて作成した。
4. 🗆	出願人が必要な追加調査手数料を期間内に納付しなかったので、この国際調査報告は、請求の範囲の最初に記載
	されている発明に係る次の請求の範囲について作成した。
\ _	
追別調査 	至手数料の異識の申立てに関する注意 追加調査手数料の納付と共に出願人から異議申立てがあった。
ן ד	追加調査手数料の納付と共に出願人から異議申立てがなかった。